

## PCT

## NOTIFICATION OF ELECTION

(PCT Rule 61.2)

From the INTERNATIONAL BUREAU

To:

Assistant Commissioner for Patents  
United States Patent and Trademark  
Office  
Box PCT  
Washington, D.C.20231  
ETATS-UNIS D'AMERIQUE

in its capacity as elected Office

Date of mailing: 12 October 2000 (12.10.00)	
International application No.: PCT/JP00/01724	Applicant's or agent's file reference: 999389
International filing date: 21 March 2000 (21.03.00)	Priority date: 30 March 1999 (30.03.99)
Applicant: DOI, Yoshiharu et al	

1. The designated Office is hereby notified of its election made:

☒ in the demand filed with the International preliminary Examining Authority on:  
24 May 2000 (24.05.00)

☐ in a notice effecting later election filed with the International Bureau on:

2. The election ☒ was

☐ was not

made before the expiration of 19 months from the priority date or, where Rule 32 applies, within the time limit under Rule 32.2(b).

The International Bureau of WIPO 34, chemin des Colombettes 1211 Geneva 20, Switzerland Facsimile No.: (41-22) 740.14.35	Authorized officer:  J. Zahra Telephone No.: (41-22) 338.83.38
---	---



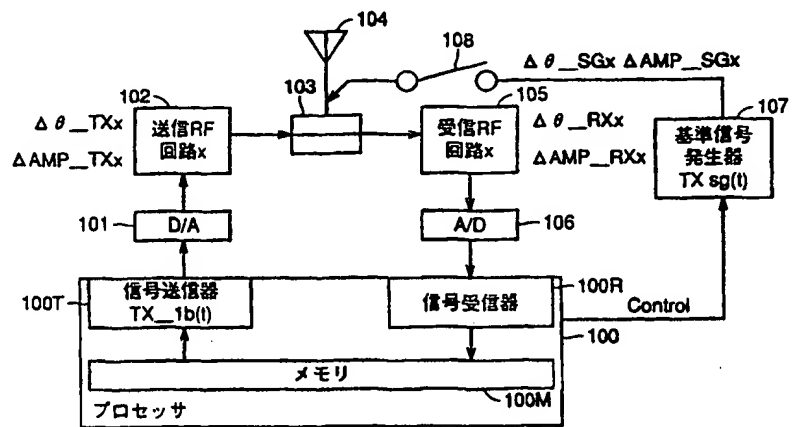
(51) 国際特許分類7 H04B 1/40, H01Q 3/26, G01R 29/10	A1	(11) 国際公開番号 WO00/60757	(43) 国際公開日 2000年10月12日(12.10.00)
(21) 国際出願番号 PCT/JP00/01724	(22) 国際出願日 2000年3月21日(21.03.00)	(30) 優先権データ 特願平11/89155 1999年3月30日(30.03.99)	JP
(71) 出願人 (米国を除くすべての指定国について) 三洋電機株式会社(SANYO ELECTRIC CO., LTD.)(JP/JP) 〒570-8677 大阪府守口市京阪本通2丁目5番5号 Osaka, (JP)			
(72) 発明者 ; および (75) 発明者 / 出願人 (米国についてのみ) 土居義晴(DOI, Yoshiharu)(JP/JP) 飯沼敏範(INUMA, Toshinori)(JP/JP) 赤塚康典(AKATSUKA, Yasunori)(JP/JP) 〒570-8677 大阪府守口市京阪本通2丁目5番5号 三洋電機株式会社内 Osaka, (JP)			
(74) 代理人 深見久郎, 外(FUKAMI, Hisao et al.) 〒530-0054 大阪府大阪市北区南森町2丁目1番29号 住友銀行南森町ビル Osaka, (JP)			
(81) 指定国 AE, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BY, CA, CH, CN, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, EE, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, NO, NZ, PL, PT, RO, RU, SD, SE, SG, SI, SK, SL, TJ, TM, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VN, YU, ZA, ZW, 欧州特許 (AT, BE, CH, CY, DE, DK, ES, FI, FR, GB, GR, IE, IT, LU, MC, NL, PT, SE), OAPI特許 (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG), ARIPO特許 (GH, GM, KE, LS, MW, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZW), ユーラシア特許 (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM)			
添付公開書類 国際調査報告書			

(54)Title: RADIO DEVICE AND METHOD OF CALIBRATION OF ANTENNA DIRECTIVITY

(54)発明の名称 無線装置およびそのアンテナ指向性のキャリブレーション方法

(57) Abstract

A radio device includes an antenna (104), a transmitting circuit (102) and a receiving circuit (105) both sharing the antenna. During calibration, the output of the transmitting circuit is connected to the input of the receiving circuit to determine the amount of rotation of phase and/or amplitude variation of a signal passing through the transmitting and receiving circuits. A reference signal is fed to the input of the receiving circuit to determine the amount of rotation of phase and/or amplitude variation of the signal passing through the receiving circuit. By subtraction about the information, the amount of rotation of phase and/or amplitude variation of a signal passing through the transmitting circuit is determined, and from the information, the correction value for correcting the difference of the amount of rotation of phase and/or amplitude variation between the transmitting and receiving circuits is determined, thereby correcting the difference of the amount of rotation of phase and/or amplitude variation between the transmitting and receiving circuits.



- 102...TRANSMISSION RF CIRCUIT x
- 105...RECEPTION RF CIRCUIT x
- 107...REFERENCE SIGNAL GENERATOR TX sg(t)
- 100T...SIGNAL TRANSMITTER TX\_1b(t)
- 100R...SIGNAL RECEIVER
- 100M...MEMORY
- 100...PROCESSOR

無線装置は、アンテナ（１０４）と、アンテナを共用する送信回路（１０２）および受信回路（１０５）とを含む。キャリブレーション時に送信回路の出力を受信回路の入力に接続して送受信回路を通過する信号の位相回転量および／または振幅変動量を算出する。次に基準信号を受信回路の入力に接続して受信回路を通過する信号の位相回転量および／または振幅変動量を算出する。これらの情報を減算することにより送信回路を通過する信号の位相回転量および／または振幅変動量を算出する。これらの情報に基づいて送受信回路間の位相回転量および／または振幅変動量の差を補正する補正値を算出する。これにより、送信回路および受信回路の間の位相回転量および／または振幅変動量の差を補正することができる。

PCTに基づいて公開される国際出願のパンフレット第一頁に掲載されたPCT加盟国を同定するために使用されるコード(参考情報)

AE	アラブ首長国連邦	DM	ドミニカ	KZ	カザフスタン	RU	ロシア
AG	アンティグア・バーブーダ	DZ	アルジェリア	LC	セントルシア	SD	スーダン
AL	アルバニア	EE	エストニア	LI	リヒテンシュタイン	SE	スウェーデン
AM	アルメニア	ES	スペイン	LK	スリ・ランカ	SG	シンガポール
AT	オーストリア	FI	フィンランド	LR	リベリア	SI	スロヴェニア
AU	オーストラリア	FR	フランス	LS	レソト	SK	スロヴァキア
AZ	アゼルバイジャン	GA	ガボン	LT	リトアニア	SL	シエラ・レオネ
BA	ボスニア・ヘルツェゴビナ	GB	英国	LU	ルクセンブルグ	SN	セネガル
BB	バルバドス	GD	グレナダ	LV	ラトヴィア	SZ	スワジランド
BE	ベルギー	GE	グルジア	MA	モロッコ	TD	チャード
BF	ブルキナ・ファソ	GH	ガーナ	MC	モナコ	TG	トーゴ
BG	ブルガリア	GM	ガンビア	MD	モルドヴァ	TJ	タジキスタン
BJ	ベナン	GN	ギニア	MG	マダガスカル	TM	トルクメニスタン
BR	ブラジル	GR	ギリシャ	MK	マケドニア旧ユーゴスラヴィア	TR	トルコ
BY	ベラルーシ	GW	ギニア・ビサウ		共和国	TT	トリニダード・トバゴ
CA	カナダ	HR	クロアチア	ML	マリ	TZ	タンザニア
CF	中央アフリカ	HU	ハンガリー	MN	モンゴル	UA	ウクライナ
CG	コンゴ	ID	インドネシア	MR	モーリタニア	UG	ウガンダ
CH	スイス	IE	アイルランド	MW	マラウイ	US	米国
CI	コートジボワール	IL	イスラエル	MX	メキシコ	UZ	ウズベキスタン
CM	カメルーン	IN	インド	MZ	モザンビーク	VN	ヴェトナム
CN	中国	IS	アイスランド	NE	ニジェール	YU	ユーゴスラヴィア
CR	コスタ・リカ	IT	イタリア	NL	オランダ	ZA	南アフリカ共和国
CU	キューバ	JP	日本	NO	ノルウェー	ZW	ジンバブエ
CY	キプロス	KE	ケニア	NZ	ニュージーランド		
CZ	チェコ	KG	キルギスタン	PL	ポーランド		
DE	ドイツ	KP	北朝鮮	PT	ポルトガル		

## 明細書

## 無線装置およびそのアンテナ指向性のキャリブレーション方法

## 5 技術分野

この発明は、無線装置およびそのアンテナ指向性のキャリブレーション方法に関し、特に、アダプティブアレイ無線基地局において用いられる無線装置およびそのアンテナ指向性のキャリブレーション方法に関する。

## 10 背景技術

近年、携帯電話等の移動通信システムの無線基地局として、アレイアンテナを用いたアダプティブアレイ (adaptive array) 無線基地局が実用化されている。このようなアダプティブアレイ無線基地局の動作原理については、たとえば下記の文献に説明されている。

- 15 B. Widrow, et al. : "Adaptive Antenna Systems, " Proc. IEEE, vol.55, No.12, pp.2143-2159 (Dec. 1967) .

S. P. Applebaum : "Adaptive Arrays ", IEEE Trans. Antennas & Propag., vol.AP-24, No.5, pp.585-598 (Sept. 1976) .

- 20 O. L. Frost, III : "Adaptive Least Squares Optimization Subject to Linear Equality Constraints, " SEL-70-055, Technical Report, No.6796-2, Information System Lab., Stanford Univ. (Aug. 1970) .

B. Widrow and S. D. Stearns : "Adaptive Signal Processing, " Prentice-Hall, Englewood Cliffs (1985) .

- 25 R. A. Monzingo and T. W. Miller : "Introduction to Adaptive Arrays, " John Wiley & Sons, New York (1980) .

J. E. Hudson : "Adaptive Array Principles, " Peter Peregrinus Ltd., London (1981) .

R. T. Compton, Jr. : "Adaptive Antennas - Concepts and Performance, " Prentice-Hall, Englewood Cliffs (1988) .

E. Nicolau and D. Zaharia : "Adaptive Arrays," Elsevier, Amsterdam (1989) .

図 1 6 は、このようなアダプティブアレイ無線基地局の動作原理を概念的に示す模式図である。図 1 6 において、1 つのアダプティブアレイ無線基地局 1 は、  
5    n 本のアンテナ # 1, # 2, # 3, ..., # n からなるアレイアンテナ 2 を備えており、その電波が届く範囲を第 1 の斜線領域 3 として表わす。一方、隣接する他の無線基地局 6 の電波が届く範囲を第 2 の斜線領域 7 として表わす。

領域 3 内で、ユーザ A の端末である携帯電話機 4 とアダプティブアレイ無線基地局 1 との間で電波信号の送受信が行なわれる (矢印 5)。一方、領域 7 内で、  
10    他のユーザ B の端末である携帯電話機 8 と無線基地局 6 との間で電波信号の送受信が行なわれる (矢印 9)。

ここで、たまたまユーザ A の携帯電話機 4 の電波信号の周波数とユーザ B の携帯電話機 8 の電波信号の周波数とが等しいとき、ユーザ B の位置によっては、ユーザ B の携帯電話機 8 からの電波信号が領域 3 内で不要な干渉信号となり、ユーザ A の携帯電話機 4 とアダプティブアレイ無線基地局 1 との間の電波信号に混入  
15    してしまうことになる。

このように、ユーザ A および B の双方からの混合した電波信号を受信したアダプティブアレイ無線基地局 1 では、何らかの処理を施さなければ、ユーザ A および B の双方からの信号が混じった信号を出力することとなり、本来通話すべきユーザ A の通話が妨げられることになる。  
20    ユーザ A の通話が妨げられることになる。

アダプティブアレイ無線基地局 1 では、このユーザ B からの信号を出力信号から除去するために、次のような処理を行なっている。図 1 7 は、アダプティブアレイ無線基地局 1 の構成を示す概略ブロック図である。

まず、ユーザ A からの信号を  $A(t)$ 、ユーザ B からの信号を  $B(t)$  とすると、図 1 6 のアレイアンテナ 2 を構成する第 1 のアンテナ # 1 での受信信号  $x_1(t)$  は、次式のように表わされる：  
25     $x_1(t)$  は、次式のように表わされる：

$$x_1(t) = a_1 \times A(t) + b_1 \times B(t)$$

ここで、 $a_1$ 、 $b_1$  は、後述するようにリアルタイムで変化する係数である。

次に、第 2 のアンテナ # 2 での受信信号  $x_2(t)$  は、次式のように表わされ

る：

$$x_2(t) = a_2 \times A(t) + b_2 \times B(t)$$

ここで、 $a_2$ 、 $b_2$ も同様にリアルタイムで変化する係数である。

次に、第3のアンテナ#3での受信信号 $x_3(t)$ は、次式のように表わされ

5 る：

$$x_3(t) = a_3 \times A(t) + b_3 \times B(t)$$

ここで、 $a_3$ 、 $b_3$ も同様にリアルタイムで変化する係数である。

同様に、第 $n$ のアンテナ# $n$ での受信信号 $x_n(t)$ は、次式のように表わされる：

10 
$$x_n(t) = a_n \times A(t) + b_n \times B(t)$$

ここで、 $a_n$ 、 $b_n$ も同様にリアルタイムで変化する係数である。

上記の係数 $a_1$ 、 $a_2$ 、 $a_3$ 、 $\dots$ 、 $a_n$ は、ユーザAからの電波信号に対し、アレイアンテナ2を構成するアンテナ#1、#2、#3、 $\dots$ 、# $n$ のそれぞれの相対位置が異なるため（たとえば、各アンテナ同士は互いに、電波信号の波長の  
15 5倍、すなわち1メートル程度の間隔をあけて配されている）、それぞれのアンテナでの受信強度に差が生じることを表わしている。

また、上記の係数 $b_1$ 、 $b_2$ 、 $b_3$ 、 $\dots$ 、 $b_n$ も同様に、ユーザBからの電波信号に対し、アンテナ#1、#2、#3、 $\dots$ 、# $n$ のそれぞれでの受信強度に差が生じることを表わしている。各ユーザは移動しているため、これらの係数はリ  
20 アルタイムで変化する。

それぞれのアンテナで受信された信号 $x_1(t)$ 、 $x_2(t)$ 、 $x_3(t)$ 、 $\dots$ 、 $x_n(t)$ は、対応するスイッチ10-1、10-2、10-3、 $\dots$ 、10- $n$ を介してアダプティブアレイ無線基地局1を構成する受信部1Rに入り、ウェイトベクトル制御部11に与えられるとともに、対応する乗算器12-1、1  
25 2-2、12-3、 $\dots$ 、12- $n$ の一方入力にそれぞれ与えられる。

これらの乗算器の他方入力には、ウェイトベクトル制御部11からそれぞれのアンテナでの受信信号に対する重み $w_1$ 、 $w_2$ 、 $w_3$ 、 $\dots$ 、 $w_n$ が印加される。これらの重みは、後述するように、ウェイトベクトル制御部11により、リアルタイムで算出される。

したがって、アンテナ#1での受信信号  $x_1(t)$  は、乗算器12-1を経て、  
 $w_1 \times (a_1 A(t) + b_1 B(t))$  となり、アンテナ#2での受信信号  $x_2(t)$  は、乗算器12-2を経て、  
 $w_2 \times (a_2 A(t) + b_2 B(t))$  となり、アンテナ#3での受信信号  $x_3(t)$  は、乗算器12-3を経て、  
 5  $w_3 \times (a_3 A(t) + b_3 B(t))$  となり、さらにアンテナ#nでの受信信号  $x_n(t)$  は、乗算器12-nを経て、  
 $w_n \times (a_n A(t) + b_n B(t))$  となる。

これらの乗算器12-1, 12-2, 12-3, ..., 12-nの出力は、加算器13で加算され、その出力は下記のようになる：

$$10 \quad w_1 (a_1 A(t) + b_1 B(t)) + w_2 (a_2 A(t) + b_2 B(t)) + w_3 (a_3 A(t) + b_3 B(t)) + \dots + w_n (a_n A(t) + b_n B(t))$$

これを信号  $A(t)$  に関する項と信号  $B(t)$  に関する項とに分けると次のようになる：

$$15 \quad (w_1 a_1 + w_2 a_2 + w_3 a_3 + \dots + w_n a_n) A(t) + (w_1 b_1 + w_2 b_2 + w_3 b_3 + \dots + w_n b_n) B(t)$$

ここで、後述するように、アダプティブアレイ無線基地局1は、ユーザA, Bを識別し、所望のユーザからの信号のみを抽出できるように上記重み  $w_1, w_2, w_3, \dots, w_n$  を計算する。たとえば、図17の例では、ウェイトベクトル制御部11は、本来通話すべきユーザAからの信号  $A(t)$  のみを抽出するために、  
 20 係数  $a_1, a_2, a_3, \dots, a_n, b_1, b_2, b_3, \dots, b_n$  を定数とみなし、信号  $A(t)$  の係数が全体として1、信号  $B(t)$  の係数が全体として0となるように、重み  $w_1, w_2, w_3, \dots, w_n$  を計算する。

すなわち、ウェイトベクトル制御部11は、下記の連立一次方程式を解くこと  
 25 により、信号  $A(t)$  の係数が1、信号  $B(t)$  の係数が0となる重み  $w_1, w_2, w_3, \dots, w_n$  をリアルタイムで算出する：

$$w_1 a_1 + w_2 a_2 + w_3 a_3 + \dots + w_n a_n = 1$$

$$w_1 b_1 + w_2 b_2 + w_3 b_3 + \dots + w_n b_n = 0$$

この連立一次方程式の解法の説明は省略するが、先に列挙した文献に記載され

ているとおり周知であり、現にアダプティブアレイ無線基地局において既に実用化されているものである。

このように重み $w_1, w_2, w_3, \dots, w_n$ を設定することにより、加算器13の出力信号は下記のとおりとなる：

5      出力信号 $= 1 \times A(t) + 0 \times B(t) = A(t)$

なお、前記のユーザA、Bの識別は次のように行なわれる。図18は、携帯電話機の電波信号のフレーム構成を示す概略図である。携帯電話機の電波信号は大きくは、無線基地局にとって既知の信号系列からなるプリアンプルと、無線基地局にとって未知の信号系列からなるデータ（音声など）とから構成される。

10      プリアンプルの信号系列は、当該ユーザが無線基地局にとって通話すべき所望のユーザかどうかを見分けるための情報の信号系列を含んでいる。アダプティブアレイ無線基地局1のウェイトベクトル制御部11（図17）は、メモリ14から取出したユーザAに対応したトレーニング信号と、受信した信号系列とを対比し、ユーザAに対応する信号系列を含んでいると思われる信号を抽出するように  
15      ウェイトベクトル制御（重みの決定）を行なう。このようにして抽出されたユーザAの信号は、出力信号 $S_{RX}(t)$ としてアダプティブアレイ無線基地局1から外部出力される。

一方、図17において、外部からの入力信号 $S_{TX}(t)$ は、アダプティブアレイ無線基地局1を構成する送信部1Tに入り、乗算器15-1, 15-2, 15-3, ..., 15-nの一方入力に与えられる。これらの乗算器の他方入力にはそれぞれ、ウェイトベクトル制御部11により先に受信信号に基づいて算出された重み $w_1, w_2, w_3, \dots, w_n$ がコピーされて印加される。

これらの乗算器によって重み付けされた入力信号は、対応するスイッチ10-1, 10-2, 10-3, ..., 10-nを介して、対応するアンテナ#1, #2,  
25      #3, ..., #nに送られ、図16の領域3内に送信される。

ここで、受信時と同じアレイアンテナ2を用いて送信される信号には、受信信号と同様にユーザAをターゲットとする重み付けがされているため、送信された電波信号はあたかもユーザAに対する指向性を有するかのようによりユーザAの携帯電話機4により受信される。図19は、このようなユーザAとアダプティブアレ



イ無線基地局 1 との間での電波信号の授受をイメージ化した図である。現実に電波が届く範囲を示す図 16 の領域 3 に対比して、図 19 の仮想上の領域 3 a に示すようにアダプティブアレイ無線基地局 1 からはユーザ A の携帯電話機 4 をターゲットとして指向性を伴って電波信号が飛ばされている状態がイメージされる。

- 5       ところで、所望のユーザとアダプティブアレイ無線基地局 1 との間でこのような指向性を伴った電波信号の送受信を実現するためには、アダプティブアレイ無線基地局 1 において重み  $w_1, w_2, w_3, \dots, w_n$  が厳密に算出され、受信部 1 R と送信部 1 T とで、受信信号および送信信号に対し同等に重み付けされる必要がある。しかしながら、たとえ重み付けの制御が完全になされたとしても、受信信号に対し、送信信号の伝送特性が変化し、目標に向かって送信信号を飛ばす
- 10       ことができない場合がある。

- たとえば、図 17 に示したアダプティブアレイ無線基地局 1 において、スイッチ 10-1, 10-2, 10-3,  $\dots$ , 10-n および受信部 1 R の対応する乗算器 12-1, 12-2, 12-3,  $\dots$ , 12-n の間の距離と、スイッチ 10-1, 10-2, 10-3,  $\dots$ , 10-n および送信部 1 T の対応する乗算器 15-1, 15-2, 15-3,  $\dots$ , 15-n の間の距離とは、通常は完全に同一であることはない。これらの距離に差があれば、各アンテナで送受信される受信信号と送信信号との間に位相回転量の差、振幅変動量の差などが生じてしまい、ターゲットとなるユーザとアダプティブアレイ無線基地局との間で良好な指向性
- 15       をもって電波信号の送受信を行なうことができなくなる。

- 特に、図 17 には示していないが、通常は、スイッチ 10-1, 10-2, 10-3,  $\dots$ , 10-n と受信部 1 R の対応する乗算器との間の経路はそれぞれ、必要な受信回路を含み、これらのスイッチと送信部 1 T の対応する乗算器との間の経路はそれぞれ、必要な送信回路を含んでいる。これらの受信回路と送信回路とは物理的に異なる回路であり、これらの回路を構成するアンプ、フィルタ、ミキサー等の特性によっても、各アンテナで送受信される受信信号と送信信号との間に位相回転量の差、振幅変動量の差などが生じてしまうことになる。たとえば、受信回路に含まれる LNA (Low Noise Amplifier)、送信回路に含まれる HPA (High Power Amplifier) 等の特性の個体差、温度変化等によって、位相回転
- 20
- 25

や振幅変動が生じてしまうことになる。

したがって、アダプティブアレイ無線基地局 1 においては、アレイアンテナ 2 を構成する各アンテナごとに、受信回路の位相回転量、振幅変動量などの伝送特性と、送信回路の位相回転量、振幅変動量などの伝送特性とを算出し、その差を補正する必要がある。従来はこれらの伝送特性を測定するための測定回路がアダプティブアレイ無線基地局に別途設けられていたため、アダプティブアレイ無線基地局の回路構成が大型化および複雑化し、コストも高くなるという問題点があった。

この発明は、特別な測定回路を設けることなく、簡単かつ安価な構成で受信回路および送信回路の位相回転量および振幅変動量の差を算出し、補正することができる無線装置およびそのアンテナ指向性のキャリブレーション方法を提供することを目的とする。

#### 発明の開示

この発明によれば、アンテナ指向性のキャリブレーションが可能な無線装置は、アンテナと、信号の送受信時にアンテナを共用する送信回路および受信回路と、所定の基準信号を発生する基準信号発生器と、キャリブレーション時に、送信回路の出力または基準信号を選択的に受信回路の入力に接続する切換手段と、送信回路に送信信号を供給しかつ受信回路から受信信号を受取り、送信回路およびアンテナを介して送信される送信信号の送信指向性を制御しかつアンテナおよび受信回路を介して受信される受信信号の受信指向性を制御する制御手段と、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差を補正する補正値を算出する演算手段とを備えている。

演算手段は、キャリブレーション時に送信回路の出力を受信回路の入力に接続するように切換手段を制御して、送信回路および受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第 1 の情報を算出する手段と、キャリブレーション時に基準信号を受信回路の入力に接続するように切換手段を制御して、受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第 2 の情報を算出する手段と、第 1 の情報から第 2 の情報を減算する

ことにより、送信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第3の情報を算出する手段と、第2の情報および第3の情報に基づいて、補正値を算出する手段とを含んでいる。

したがって、この発明では、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差を、アンテナ指向性の制御に反映させて指向性の誤差を補正するキャリブレーションが可能となる。

この発明の他の局面によれば、アンテナ指向性のキャリブレーションが可能な無線装置は、複数個の無線系を備え、無線系の各々は、アンテナと、信号の送受信時にアンテナを共用する送信回路および受信回路と、所定の基準信号を発生する基準信号発生器と、キャリブレーション時に、送信回路の出力または基準信号を選択的に受信回路の入力に接続する切換手段と、送信回路に送信信号を供給し、かつ受信回路から受信信号を受取り、送信回路およびアンテナを介して送信される送信信号の送信指向性を制御し、かつアンテナおよび受信回路を介して受信される受信信号の受信指向性を制御する制御手段と、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差を補正する補正値を算出する演算手段とを備えている。

演算手段は、キャリブレーション時に送信回路の出力を受信回路の入力に接続するように切換手段を制御して、送信回路および受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第1の情報を算出する手段と、キャリブレーション時に基準信号を受信回路の入力に接続するように切換手段を制御して、受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第2の情報を算出する手段と、第1の情報から第2の情報を減算することにより、送信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第3の情報を算出する手段と、第2の情報および第3の情報に基づいて、補正値を算出する手段とを含んでいる。

したがって、この発明では、複数個の無線系からなる無線装置において、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差をアンテナ指向性の制御に反映させて指向性の誤差を補正するキャリブレーションが可能となる。

この発明のさらに他の局面によれば、アンテナ指向性のキャリブレーションが可能な無線装置は、所定の基準信号を発生する基準信号発生器と、複数の無線系とを備え、無線系の各々は、アンテナと、信号の送受信時にアンテナを共用する送信回路および受信回路と、キャリブレーション時に、送信回路の出力または基準信号を選択的に受信回路の入力に接続する切換手段と、送信回路に送信信号を供給しかつ受信回路から受信信号を受取り、送信回路およびアンテナを介して送信される送信信号の送信指向性を制御しかつアンテナおよび受信回路を介して受信される受信信号の受信指向性を制御する制御手段と、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差を補正する補正値を算出する演算手段とを備えている。

演算手段は、キャリブレーション時に送信回路の出力を受信回路の入力に接続するように切換手段を制御して、送信回路および受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第1の情報を算出する手段と、キャリブレーション時に基準信号を受信回路の入力に接続するように切換手段を制御して、受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第2の情報を算出する手段と、第1の情報から第2の情報を減算することにより、送信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第3の情報を算出する手段と、第2の情報および第3の情報に基づいて、補正値を算出する手段とを含んでいる。

したがって、この発明では、基準信号発生器と複数の無線系とからなる無線装置において、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差をアンテナ指向性の制御に反映させて指向性の誤差を補正するキャリブレーションが可能となる。

好ましくは、第2の情報を算出する手段は、基準信号発生器から切換手段までの経路を通過する基準信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する予め検出された第4の情報を記憶するための記憶手段と、基準信号発生器から切換手段を介して受信回路を通過する基準信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第5の情報を算出する手段と、第5の情報から第4の情報を減算することにより第2の信号を算出する手段とを含んでいる。

したがって、基準信号発生器から切換手段までの経路を通過する基準信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量を予め検出しておくことにより、受信回路を通過する基準信号の位相回転量および／または振幅変動量を容易に算出することができる。

- 5      より好ましくは、第1の情報を算出する手段は、送信回路および受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量を所定回数算出してその平均値を用いて第1の情報として供給し、第5の情報を算出する手段は、基準信号発生回路から切換手段を介して受信回路を通過する基準信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量を所定回数算出してその平均値を第5の情報として供給する。
- 10

したがって、平均化处理により、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差の測定精度を向上させることができる。

- より好ましくは、制御手段は、送信回路に供給する送信信号の送信周波数を順次変更する手段を含み、演算手段は、異なる送信周波数の送信信号ごとに補正値を算出する。
- 15

したがって、送信回路および受信回路の位相・振幅特性は送信周波数に依存するため、複数の周波数における測定により、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差の測定精度を向上させることができる。

- より好ましくは、演算手段は、異なる送信周波数の送信信号ごとに算出された補正値に基づいて内挿補完により他の送信周波数の送信信号における補正値を算出する補完処理手段をさらに含んでいる。
- 20

- したがって、測定すべき周波数が多い場合、代表的な周波数で測定を行ないその結果に基づいて内挿補完を行なうことにより、必要なすべての周波数において、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差を測定することができる。
- 25

より好ましくは、制御手段は、送信回路に供給する送信信号の送信パワーを順次変更する手段を含み、演算手段は、異なる送信パワーの送信信号ごとに補正値を算出する。

したがって、送信回路および受信回路の位相・振幅特性は送信パワーに依存す

るため、複数の送信パワーにおける測定により、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差の測定精度を向上させることができる。

- より好ましくは、演算手段は、異なる送信パワーの送信信号ごとに算出された補正值に基づいて内挿補完により他の送信パワーの送信信号における補正值を算出する補完処理手段をさらに含んでいる。

したがって、測定すべき送信パワーが多い場合、代表的な送信パワーで測定を行ないその結果に基づいて内挿補完を行なうことにより、必要なすべての送信パワーにおいて、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差を測定することができる。

- より好ましくは、制御手段は、送信回路に供給する送信信号の送信周波数および送信パワーを順次変更する手段を含み、演算手段は、異なる送信周波数および異なる送信パワーの送信信号ごとに補正值を算出する。

- したがって、送信回路および受信回路の位相・振幅特性は送信周波数および送信パワーに依存するため、複数の送信周波数および複数の送信パワーにおける測定により、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差の測定精度を向上させることができる。

- より好ましくは、演算手段は、異なる送信周波数および異なる送信パワーの送信信号ごとに算出された補正值に基づいて内挿補完により他の送信周波数および他の送信パワーの送信信号における補正值を算出する補完処理手段をさらに含んでいる。

- したがって、測定すべき送信周波数および送信パワーが多い場合、代表的な送信周波数および送信パワーで測定を行ないその結果に基づいて内挿補完を行なうことにより、必要なすべての送信周波数および送信パワーにおいて、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差を測定することができる。

この発明のさらに他の局面によれば、無線装置におけるアンテナ指向性のキャリブレーション方法であって、無線装置は、アンテナと、信号の送受信時にアンテナを共用する送信回路および受信回路と、所定の基準信号を発生する基準信号発生器と、キャリブレーション時に、送信回路の出力または基準信号を選択的に

受信回路の入力に接続する切換手段と、送信回路に送信信号を供給しかつ受信回路から受信信号を受取り、送信回路およびアンテナを介して送信される送信信号の送信指向性を制御しかつアンテナおよび受信回路を介して受信される受信信号の受信指向性を制御する制御手段とを備える。

- 5        キャリブレーション方法は、キャリブレーション時に送信回路の出力を受信回路の入力に接続するように切換手段を制御して、送信回路および受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第1の情報を算出するステップと、キャリブレーション時に基準信号を受信回路の入力に接続するように切換手段を制御して、受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第2の情報を算出するステップと、第1の情報から第2の情報を減算することにより、送信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第3の情報を算出するステップと、第2の情報および第3の情報に基づいて、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差を補正する補正値を算出するステップとを含んでいる。
- 10
- 15        したがって、この発明では、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差をアンテナ指向性の制御に反映させて指向性の誤差を補正するキャリブレーションが可能となる。

- この発明のさらに他の局面によれば、複数個の無線系を備えた無線装置におけるアンテナ指向性のキャリブレーション方法であって、無線系の各々は、アンテナと、信号の送受信時にアンテナを共用する送信回路および受信回路と、所定の基準信号を発生する基準信号発生器と、キャリブレーション時に、送信回路の出力または基準信号を選択的に受信回路の入力に接続する切換手段と、送信回路に送信信号を供給しかつ受信回路から受信信号を受取り、送信回路およびアンテナを介して送信される送信信号の送信指向性を制御しかつアンテナおよび受信回路を介して受信される受信信号の受信指向性を制御する制御手段とを備える。
- 20
- 25

キャリブレーション方法は、キャリブレーション時に送信回路の出力を受信回路の入力に接続するように切換手段を制御して、送信回路および受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第1の情報を算出するステップと、キャリブレーション時に基準信号を受信回路の入力に接続す

るように切換手段を制御して、受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第2の情報を出算するステップと、第1の情報から第2の情報を減算することにより、送信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第3の情報を算出するステップと、第2の情報および第3の情報に基づいて、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差を補正する補正値を算出するステップとを含んでいる。

したがって、この発明では、複数個の無線系からなる無線装置において、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差をアンテナ指向性の制御に反映させて指向性の誤差を補正するキャリブレーションが可能となる。

この発明のさらに他の局面によれば、所定の基準信号を発生する基準信号発生器と、複数個の無線系とを備えた無線装置におけるアンテナ指向性のキャリブレーション方法であって、無線系の各々は、アンテナと、信号の送受信時にアンテナを共用する送信回路および受信回路と、キャリブレーション時に、送信回路の出力または基準信号を選択的に受信回路の入力に接続する切換手段と、送信回路に送信信号を供給しかつ受信回路から受信信号を受取り、送信回路およびアンテナを介して送信される送信信号の送信指向性を制御しかつアンテナおよび受信回路を介して受信される受信信号の受信指向性を制御する制御手段とを備える。

キャリブレーション方法は、キャリブレーション時に送信回路の出力を受信回路の入力に接続するように切換手段を制御して、送信回路および受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第1の情報を算出するステップと、キャリブレーション時に基準信号を受信回路の入力に接続するように切換手段を制御して、受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第2の情報を算出するステップと、第1の情報から第2の情報を減算することにより、送信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第3の情報を算出するステップと、第2の情報および第3の情報に基づいて、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差を補正する補正値を算出するステップとを含んでいる。

したがって、この発明によれば、基準信号発生器と複数個の無線系とからなる



無線装置において、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差をアンテナ指向性の制御に反映させて指向性の誤差を補正するキャリブレーションが可能となる。

より好ましくは、第2の情報を算出するステップは、基準信号発生器から切  
5 換手段までの経路を通過する基準信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第4の情報を予め検出して記憶するステップと、基準信号発生器から切換手段を介して受信回路を通過する基準信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第5の情報を算出するステップと、第5の情報から第4の情報を減算することにより第2の情報を算出するステップとを含んでいる。

10 したがって、基準信号発生器から切換手段までの経路を通過する基準信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量を予め検出しておくことにより、受信回路を通過する基準信号の位相回転量および／または振幅変動量を容易に算出することができる。

より好ましくは、第1の情報を算出するステップは、送信回路および受信回路  
15 を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量を所定回数算出してその平均値を第1の情報として供給し、第5の情報を算出するステップは、基準信号発生器から切換手段を介して受信回路を通過する基準信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量を所定回数算出してその平均値を第5の情報として供給する。

20 したがって、平均化処理により、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差の測定精度を向上させることができる。

より好ましくは、キャリブレーション方法は、送信回路に供給する送信信号の送信周波数を順次変更するステップと、異なる送信周波数の送信信号ごとに補正値を算出するステップを繰返すステップとをさらに含んでいる。

25 したがって、送信回路および受信回路の位相・振幅特性は送信周波数に依存するため、複数の送信周波数における測定により、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差の測定精度を向上させることができる。

より好ましくは、キャリブレーション方法は、異なる送信周波数の送信信号ごとに算出された補正値に基づいて内挿補完により他の送信周波数の送信信号にお

ける補正值を算出するステップをさらに含んでいる。

したがって、測定すべき送信周波数が多い場合、代表的な送信周波数で測定を行ないその結果に基づいて内挿補完を行なうことにより、必要なすべての送信周波数において、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差を測定することができる。

より好ましくは、キャリブレーション方法は、送信回路に供給する送信信号の送信パワーを順次変更するステップと、異なる送信パワーの送信信号ごとに補正值を算出するステップを繰返すステップとをさらに含んでいる。

したがって、送信回路および受信回路の位相・振幅特性は送信パワーに依存するため、複数の送信パワーにおける測定により、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差の測定精度を向上させることができる。

より好ましくは、キャリブレーション方法は、異なる送信パワーの送信信号ごとに算出された補正值に基づいて内挿補完により他の送信パワーの送信信号における補正值を算出するステップをさらに含んでいる。

したがって、測定すべき送信パワーが多い場合、代表的な送信パワーで測定を行ない、その結果に基づいて内挿補完を行なうことにより、必要なすべての送信パワーにおいて、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差を測定することができる。

より好ましくは、キャリブレーション方法は、送信回路に供給する送信信号の送信周波数および送信パワーを順次変更するステップと、異なる送信周波数および異なる送信パワーの送信信号ごとに補正值を算出するステップを繰返すステップとを含んでいる。

したがって、送信回路および受信回路の位相・振幅特性は送信周波数および送信パワーに依存するため、複数の送信周波数および複数の送信パワーにおける測定により、送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差の測定精度を向上させることができる。

より好ましくは、キャリブレーション方法は、異なる送信周波数および異なる送信パワーの送信信号ごとに算出された補正值に基づいて内挿補完により他の送信周波数および他の送信パワーの送信信号における補正值を算出するステップを

さらに含んでいる。

したがって、測定すべき送信周波数および送信パワーが多い場合、代表的な送信周波数および送信パワーで測定を行ないその結果に基づいて内挿補完を行なうことにより、必要なすべての送信周波数および送信パワーにおいて、送信回路と  
5 受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差を測定することができる。

#### 図面の簡単な説明

図 1 は、この発明による無線装置における送信回路と受信回路との間の位相回転量および振幅変動量の差の補正の概念を説明するための概略ブロック図である。  
10

図 2 は、この発明による無線装置のハード構成を示す概略ブロック図である。

図 3 は、この発明による無線装置のループバックモードの接続関係を示す概略ブロック図である。

図 4 は、この発明による受信信号の位相および振幅を求めるためのグラフを示す図である。  
15

図 5 は、この発明による無線装置の基準信号受信モードの接続関係を示す概略ブロック図である。

図 6 は、この発明の実施の形態 1 による補正值計算処理を示すフロー図である。

図 7 は、この発明の実施の形態 2 による補正值計算処理を示すフロー図である。

20 図 8 は、この発明の実施の形態 3 による補正值計算処理を示すフロー図である。

図 9 は、この発明の実施の形態 4 による補正值計算処理を示すフロー図である。

図 10 は、この発明の実施の形態 4 による内挿補完方法を示すグラフ図である。

図 11 は、この発明の実施の形態 5 による補正值計算処理を示すフロー図である。  
25

図 12 は、この発明の実施の形態 6 による補正值計算処理を示すフロー図である。

図 13 は、この発明の実施の形態 7 による補正值計算処理を示すフロー図である。

図 14 は、この発明の実施の形態 8 による補正值計算処理を示すフロー図であ

る。

図 1 5 は、この発明の実施の形態 8 による内挿補完処理を示すグラフ図である。

図 1 6 は、アダプティブアレイ無線基地局の基本動作を概念的に示す模式図である。

5 図 1 7 は、アダプティブアレイ無線基地局の構成を示す概略ブロック図である。

図 1 8 は、携帯電話機の電波信号のフレーム構成を示す概略図である。

図 1 9 は、アダプティブアレイ無線基地局とユーザとの間の電波信号の授受をイメージ化した模式図である。

## 10 発明を実施するための最良の形態

図 1 は、この発明による無線装置における、送信回路と受信回路との間の位相回転量および振幅変動量の差の補正の概念を説明するための概略ブロック図である。なお、図 1 および後述する各図の実施の形態に示された無線装置は、たとえば図 1 6 ～図 1 9 に示したようなアダプティブアレイ無線基地局を構成する複数

15 (n 個) のアンテナに対応する複数の信号伝送系 (以下、無線系と称する) の各単位としての (たとえば x 番目の) 無線装置である。

図 1 の無線装置において、アンテナ指向性制御回路として機能するプロセッサ 1 0 0 は、送信指向性計算部 1 0 0 T および受信指向性計算部 1 0 0 R を含み、これらはそれぞれ、図 1 7 に示したアダプティブアレイ無線基地局の送信部 1 T  
20 および受信部 1 R に基本的に対応している。

図 1 の送信指向性計算部 1 0 0 T で送信指向性が計算され制御されたデジタル送信信号は、図 1 7 の例では図示省略されていた D/A コンバータ 1 0 1 によってアナログ送信信号に変換される。

このアナログ送信信号は、アンプ、フィルタ、ミキサー等によって構成される  
25 送信 RF 回路 (x) 1 0 2 (x は無線系 x であることを示す) を介して必要な処理が施された後、アンテナスイッチ 1 0 3 を介してアンテナ 1 0 4 から送信される。

なお、以後の説明において、「送信回路」というとき、D/A コンバータ 1 0 1 の出力から送信 RF 回路 1 0 2 を介してアンテナスイッチ 1 0 3 の入力に至る

までの全経路およびそこに含まれる部品要素を総称するものとする。

一方、アンテナ104で受信された受信信号は、アンテナスイッチ103を介して、アンプ、フィルタ、ミキサー等によって構成された受信RF回路(x)105で必要な処理が施された後、図17の例では図示省略されていたA/Dコンバータ106によってデジタル受信信号に変換される。

このデジタル受信信号は、アンテナ指向性制御回路として機能するプロセッサ100の受信指向性制御部100Rによって受取られ、その受信指向性が計算され制御される。

なお、以後の説明において、「受信回路」というとき、アンテナスイッチ103の出力から受信RF回路105を介してA/Dコンバータ106の入力に至るまでの全経路およびそこに含まれる部品要素を総称するものとする。

図17に関連して既に説明したように、受信信号に基づいて受信指向性計算部100Rによって計算されたウェイトベクトルのコピーまたは外挿されたウェイトベクトルが送信指向性計算部100Tに与えられる。これにより、送信信号の送信指向性が制御され、所望のユーザと当該無線基地局との間の指向性を伴った電波信号の送受信が可能となる。

ここで、図1において、4個ある無線系のx番目の無線系(すなわち $x=1\sim 4$ )の「送信回路」の位相回転量を $\Delta\theta\_TXx$ 、振幅変動量を $\Delta AMP\_TXx$ 、「受信回路」の位相回転量を $\Delta\theta\_RXx$ 、振幅変動量を $\Delta AMP\_RXx$ とする。

位相回転量が「送信回路」と「受信回路」とで等しいとき、次式が成り立つ。

$$\Delta\theta\_TXx = \Delta\theta\_RXx, \quad (x=1\sim 4)$$

また、振幅変動量が「送信回路」と「受信回路」とで等しいとき、次式が成り立つ。

$$\Delta AMP\_TXx = \Delta AMP\_RXx, \quad (x=1\sim 4)$$

このような理想的な条件が成り立つのであれば、受信側で計算されたウェイトベクトルをそのまま送信側のウェイトベクトルとすれば正しい送信アンテナ指向性を得ることができる。

しかしながら前述のように、「送信回路」と「受信回路」との間のさまざまな

特性差により、送信信号と受信信号との間に位相回転量の差、振幅変動量の差が生じてしまうことになる。そして、正しいアンテナ指向性を得るためにはこのような位相回転量の差および振幅変動量の差を補正するための補正値を求める必要がある。

5       ここで、位相回転量の補正値を  $\theta\_HOSEI\ x$  とすると、

$$\theta\_HOSEI\ x = \Delta\theta\_RX\ x - \Delta\theta\_TX\ x, \quad (x = 1 \sim 4)$$

として得ることができる。

振幅変動量の補正値を  $AMP\_HOSEI\ x$  とすると、

10        $AMP\_HOSEI\ x = \Delta AMP\_RX\ x \div \Delta AMP\_TX\ x, \quad (x = 1 \sim 4)$

として得ることができる。このような補正値を用いて送信信号の送信指向性を補正することにより正しいアンテナ指向性を得ることができる。

すなわち、送信信号の位相回転量に関しては次の補正が行なわれる。

$$\theta\_HOSEI\ x + \Delta\theta\_TX\ x = \Delta\theta\_RX\ x, \quad (x = 1 \sim 4)$$

15       次に、送信信号の振幅変動量に関しては次の補正が行なわれる。

$$AMP\_HOSEI\ x \times \Delta AMP\_TX\ x = \Delta AMP\_RX\ x, \quad (x = 1 \sim 4)$$

20       このような位相回転量の補正値  $\theta\_HOSEI\ x$ 、振幅変動量の補正値  $AMP\_HOSEI\ x$  はプロセッサ 100 内の構成する補正信号生成回路 100H により生成される。

次に、図 2 を参照して、この発明の実施の形態の無線装置のハード構成について説明する。

25       プロセッサ 100 を構成する信号送信器（送信指向性計算部）100T から送信されたデジタル送信信号は D/A コンバータ 101 によってアナログ送信信号に変換され、送信 RF 回路 x を介してアンテナスイッチ 103 の一方の入力に与えられる。アンテナスイッチ 103 は、送信 RF 回路 x 102 の出力または受信 RF 回路 x 105 の入力のいずれかを択一的にアンテナ 104 に接続し（通常の送受信時）、以後に説明するキャリブレーション時には送信 RF 回路 x 102 の出力をストレートに受信 RF 回路 x 105 の入力に接続するようにも機能する。

アンテナスイッチ103からの信号は受信RF回路x105を介してA/Dコンバータ106によりデジタル受信信号に変換され、プロセッサ100を構成する信号受信器（受信指向性計算部）100Rに与えられる。

5      なお、送信指向性計算部100Tおよび受信指向性計算部100Rにおける演算に必要なデータはメモリ100Mに適宜記憶される。

10      この発明の実施の形態によると、所定の基準信号である $TX\_sg(t)$ を発生する基準信号発生器107が設けられており、この基準信号発生器107の動作はプロセッサ100により制御されている。この基準信号発生器107から発生される基準信号は所定の経路およびスイッチ108を介して、アンテナ104とアンテナスイッチ103との接続部にさらに接続されている（この基準信号発生器107からの経路は、なるべくアンテナスイッチ103に近い部分で接続される）。

15      この基準信号発生器107の出力からアンテナ104に接続される部位に至るまでの経路の基準信号の位相回転量は $\Delta\theta\_SGx$ であり、その経路の振幅変動量は $\Delta AMP\_SGx$ である。

20      なお、この基準信号発生器107は、アダプティブアレイ無線装置のような複数の無線系からなる無線基地局の各無線系ごとに設けられていてもよく、また複数の無線系を含む無線基地局全体に対して1つ設けられてもよい。

25      以下に説明する補正值算出のための動作において、送信RF回路xの入力をストレートにアンテナスイッチ103を通過させて受信RF回路x105で受信させる動作をループバックモード（LBモード）と称し、一方、基準信号発生器107から発生した基準信号をスイッチ108、アンテナ104およびアンテナスイッチ103を介して受信RF回路x105で受信する動作を基準信号受信モード（SGモード）と称することにする。

30      まず、ループバックモードによる信号測定動作について説明する。図3は、このようなループバックモードの動作を実行するための接続関係を示す図である。このループバックモードにおいては、送信RF回路xの出力がアンテナスイッチ103をストレートに通過して受信RF回路xの入力に接続される。一方基準信号発生器107とアンテナ104との経路に設けられたスイッチ108は開かれ

ており、基準信号がアンテナ104に印加されることはない。

このようにして、信号送信器100Tから出力されて「送信回路」および「受信回路」を通過した信号が信号受信器100Rで受信され、「送信回路」および「受信回路」の双方を通過した信号の位相回転量および振幅変動量がプロセッサ100によって算出されてメモリ100Mに蓄積される。以下に、このようなループバック系動作における位相回転量と振幅変動量の計算手順について説明する。

まず、本願発明の無線装置を備えたアダプティブアレイ無線基地局のアンテナ素子数をN本とすると、それぞれのアンテナの受信回路から出力される信号は次式で表わされる。

10      [数1]

$$RX_1(t) = h_{1b} S_b(t) + n_1(t)$$

$$RX_2(t) = h_{2b} S_b(t) + n_2(t)$$

...

$$RX_N(t) = h_{Nb} S_b(t) + n_N(t)$$

ここで、 $RX_j(t)$  は、j番目のアンテナの受信信号を示す ( $j = 1, 2, \dots, N$ )

$S_b(t)$  は、送信信号を示す。

15       $h_{jb}$  は、j番目のアンテナに受信された、送信信号の複素係数を示す。

$n_j(t)$  は、j番目の受信信号に含まれる雑音を示している。上の式をベクトル表記で示すと次のようになる。

[数2]

$$X(t) = H_b S_b(t) + N(t)$$

$$X(t) = [RX_1(t), RX_2(t), \dots, RX_N(t)]^T$$

$$H_b = [h_{1b}, h_{2b}, \dots, h_{Nb}]^T$$

$$N(t) = [n_1(t), n_2(t), \dots, n_N(t)]^T$$

$X(t)$  は入力信号ベクトルを示し

$H_b(t)$  は送信信号の受信信号ベクトルを示し

$N(t)$  は雑音ベクトルを示す

20      ここで  $[\cdot]^T$  は  $[\cdot]$  の転置を示している。

ここで、プロセッサ100において上述の入力信号ベクトルで示される受信信





号と、既知の送信信号  $S_{lb}(t)$  とを掛け合わせてアンサンブル平均（時間平均）を計算する。ここで  $E[\cdot]$  は、 $[\cdot]$  の時間平均を示し、 $S^*(t)$  は  $S(t)$  の共役複素数を示し、平均時間が十分長いものとするとして下記の式が得られる。

5      [数 3]

$$E[X(t)S_{lb}^*(t)] = H_{lb} E[S_{lb}(t)S_{lb}^*(t)] + E[N(t)S_{lb}^*(t)] \quad \dots(i)$$

平均時間が十分長いと、

$$E[S_{lb}(t)S_{lb}^*(t)] = 1 \quad \dots(ii)$$

$$E[N(t)S_{lb}^*(t)] = 0 \quad (S_{rxl}(t) \text{ と } N(t) \text{ 雑音信号に相関がないため})$$

10       $\dots(iii)$

(i) (ii) (iii) 式より送信信号の応答ベクトル  $H_{lb}$  は

$$E[X(t)S_{lb}(t)] = H_{lb}$$

一般に  $H_{lb}$  は複素数で表わされる。

$$H_{lb} = [h_{1lb}, h_{2lb}, \dots, h_{Nlb}]^T$$

15      この結果、ある無線系  $x$  におけるループバックモードの受信信号の位相回転量  $LB\_ \theta x$  と、振幅変動量  $LB\_ AMP x$  とは、図 4 から明らかなように、以下のように求められる。

$$LB\_ AMP x = |h_{xlb}|$$

$$LB\_ \theta x = \tan^{-1} (Im \{h_{xlb}\} / Re \{h_{xlb}\})$$

20      次に、この発明の実施の形態による基準信号受信モードの動作について説明する。本願の図 5 に示した無線系  $x$  の無線装置では、送信 RF 回路  $x$  の入力がどこにも接続されていないのに対し、プロセッサ 100 により制御される基準信号発生器 107 からの基準信号がスイッチ 108、アンテナ 104 およびアンテナスイッチ 103 を介して受信 RF 回路  $x$  105 の入力に接続されている。この基準信号

25      発生器 107 から、前述の送信回路からの送信信号と同様の変調波が出力され受信回路で受信された場合には、前述のアンサンブル平均を用いた信号処理により基準信号の位相回転量および振幅変動量が計算される。一方、基準信号発生器から無変調波が出力され受信回路で受信された場合の位相回転量および振幅変動量の計算手順は次のとおりである。すなわち、無変調波を受信しダウンコンバート

すると x 個への無線系へのそれぞれの受信信号は次式のように表わされる。

[数 4]

$$\begin{aligned}RX_1(t) &= h_{1ib} + n_1(t) \\RX_2(t) &= h_{2ib} + n_2(t) \\&\dots \\RX_N(t) &= h_{Nib} + n_N(t)\end{aligned}$$

十分なパワーで信号を送出すると、

$$5 \quad h_{ib} \gg n_i(t), (i = 1, 2, \dots, N) \text{ なので、}$$

$$H_{ib} = [h_{1ib}, h_{2ib}, \dots, h_{Nib}]^T = [RX_1(t), RX_2(t), \dots, RX_N(t)]^T$$

したがって基準信号受信モードでの無線系 x における受信信号の位相回転量  $SG\_ \theta x$  と、振幅変動量  $SG\_AMP x$  とは、下記の式に基づき計算することが可能であり、その計算結果はプロセッサ 100 のメモリ 100M に格納される。

$$\begin{aligned}10 \quad SG\_AMP x &= |RX x(t)| \\SG\_ \theta x &= \tan^{-1} \{ \text{Im} \{RX x(t)\} / \text{Re} \{RX x(t)\} \}\end{aligned}$$

次に、この発明の実施の形態の無線装置による、送受信系の位相回転量および振幅変動量の補正值の算出方法について詳細に説明する。この補正值の算出方法は、概略説明すると次のとおりである。

- 15      まず、前述のループバックモードの動作により「送信回路」および「受信回路」を通過する信号の位相回転量および送信回転量を算出して記憶しておき、一方で基準信号受信モードの動作によって生じる信号の位相回転量および振幅変動量を算出し、記憶する。そして、基準信号受信モードにおける位相振幅量および振幅変動量から、基準信号発生器からアンテナスイッチまでの経路における固定
- 20      された位相回転量および振幅変動量を事前に計測して減算することにより、「受信回路」において基準信号によって発生する位相回転量および振幅変動量を算出し、これをループバックモード動作によって得られた位相回転量および振幅変動量から減算する。これにより、「送信回路」に発生する位相回転量および振幅変動量を得ることができ、先に得た「受信回路」の位相回転量および振幅変動量と
- 25      から、両者の差を算出し、「送信回路」における送信時の補正值として用いるようにしたものである。

以下に、補正值の計算方法についてより詳細に説明する。

[手順1 テーブル作成]

- 5      このような補正值算出手順の前段階として、まず基準信号発生器107の出力から基準信号の経路がアンテナスイッチ103に接続する地点までの一定の位相回転量および振幅変動量を予め計測しておく必要がある。このような計測は製品の出荷前に一度行なわれるものであり、得られた結果は予めメモリに記憶される。

- 10      より詳細に、複数の無線系からなる無線基地局に対して1つまたは各無線系ごとに設けられている基準信号発生器から基準信号の経路のアンテナ104への接合部までの $\Delta \theta\_SGx$ 、振幅変動量 $\Delta AMP\_SGx$ を予め出荷前に屋内で、たとえばネットワークアナライザ等の計測装置を用いて測定し、既知の値としてプロセッサ100内のメモリ100Mに記録しておく。

$$\Delta \theta\_SGx = known, (x = 1 \sim 4) \dots (1)$$

$$\Delta AMP\_SGx = known, (x = 1 \sim 4) \dots (2)$$

[手順2 測定1=ループバックモード]

- 15      無線基地局を構成するすべての無線系において図3に示すようなループバック動作モードを形成し、信号送信器から固定送信パターンの送信信号を送信し、「送信回路」および「受信回路」を介して信号受信器で受信することにより、「送信信号」および「受信信号」の総計（すなわちD/Aコンバータ101の出力からA/Dコンバータ106の入力まで）における位相回転量および振幅変動量を測定する。すなわち、前述のアンサンブル平均を用いた演算方法により位相回転量および振幅変動量が下記のように得られる。

$$LB\_ \theta x = \Delta \theta\_TXx + \Delta \theta\_RXx \dots (3)$$

$$LB\_AMPx = \Delta AMP\_TXx \times \Delta AMP\_RXx \dots (4)$$

[手順3 測定2=基準信号受信モード]

- 25      図5に示すように、基準信号発生回路107から基準信号を発生させ、指定した「受信回路」でその信号を受信することにより、「受信回路」の位相回転量と振幅変動量とを測定することができる。すなわち前述の計算式により下記の結果が得られる。

$$SG\_ \theta x = \Delta \theta\_SGx + \Delta \theta\_RXx \dots (5)$$

$$SG\_AMP\ x = \Delta AMP\_SG\ x \times \Delta AMP\_RX\ x \cdots (6)$$

[手順4 計算]

ループバックモードおよび基準信号受信モードの2種類の測定によって上記  
(3) ~ (6) の4つの式が得られるので、これらの式から「送信回路」の位相  
5 回転量および振幅変動量を計算によって求め、ひいては位相回転量および振幅変  
動量の補正値を求めることができる。

まず、ループバックモードにおける位相回転量から「受信回路」の位相回転量  
を減算すると「送信回路」の位相回転量が求められる。すなわち、

$$\Delta \theta\_TX\ x = LB\_ \theta\ x - \Delta \theta\_RX\ x = LB\_ \theta\ x - (SG\_ \theta\ x - \Delta \theta\_SG\ x) = LB\_ \theta\ x + \Delta \theta\_SG\ x - SG\_ \theta\ x \cdots (7)$$

同様に、「送信回路」における振幅変動量はループバックモードにおける振幅  
変動量を「受信回路」における振幅変動量で除算することにより次のように得ら  
れる。

$$\Delta AMP\_TX\ x = LB\_AMP\ x \div \Delta AMP\_RX\ x = LB\_AMP\ x \div (SG\_AMP\ x \div \Delta AMP\_SG\ x) = LB\_AMP\ x \times \Delta AMP\_SG\ x \div SG\_AMP\ x \cdots (8)$$

したがって、位相回転量の補正値  $\theta\_HOSEI\ x = \Delta \theta\_RX\ x - \Delta \theta\_TX\ x$  と表わされ、ここに上記 (5) 式および (7) 式の内容を代入すると、 $\theta\_HOSEI\ x = (SG\_ \theta\ x - \Delta \theta\_SG\ x) - (LB\_ \theta\ x + \Delta \theta\_SG\ x - SG\_ \theta\ x)$  が得られる。

この式を整理して、最終的に次式が得られる。

$$\theta\_HOSEI\ x = 2 \times SG\_ \theta\ x - 2 \times \Delta \theta\_SG\ x - LB\_ \theta\ x \cdots (9)$$

一方、振幅変動量の補正値  $AMP\_HOSEI\ x = \Delta AMP\_RX\ x \div \Delta AMP\_TX\ x$  で表わされる。ここで上述の (6) 式および (8) 式を代入すると、  
25  $AMP\_HOSEI\ x = (SG\_AMP\ x \div \Delta AMP\_SG\ x) \div (LB\_AMP\ x \times \Delta AMP\_SG\ x \div SG\_AMP\ x)$  となる。これを整理すると最終的に  
下記の補正値が求まる。

$$AMP\_HOSEI\ x = SG\_AMP\ x \times SG\_AMP\ x \div \Delta AMP\_SG\ x \div \Delta AMP\_SG\ x \div LB\_AMP\ x \cdots (10)$$

このような位相回転量の補正值  $\theta\_HOSEI\ x$  および振幅変動量の補正值  $AMP\_HOSEI\ x$  の計算は、現実には、プロセッサ 100 によってソフトウェア的に実行される。図 6 から図 9 および図 11 から図 14 はこの発明の補正值計算動作をソフトウェア的に実現するそれぞれの実施の形態のフロー図である。

5       以下に説明する各実施形態による補正值計算処理、すなわちアンテナ指向性のキャリブレーションは、アダプティブアレイ無線基地局の動作中にある時間間隔で、たとえば 1 日に数回程度、自動的に実行される。これは、1 日のうちでも時刻によって気温等の各種条件が変化し、回路素子の特性等もこれに応じて変化するからである。

10       一方、先に説明したように、基準信号発生器 107 の出力からアンテナ 104 に至るまでの基準信号経路における位相回転量および振幅変動量は、無線装置の出荷前に測定機器を用いて予め測定され、演算回路 100 のメモリ 100M のテーブルに記憶されるものとする〔手順 1〕。この測定動作は、出荷前にのみ行なわれ、各キャリブレーション時（補正值計算時）には行なわれないため、以下に  
15       説明する各フロー図には含まれていない。

〔実施の形態 1〕

図 6 は、この発明の実施の形態 1 による補正值計算処理を示すフロー図である。

まず、プロセッサ 100 により、補正值計算の開始が指示される（ステップ S 1）。

20       そして、プロセッサ 100 の制御により、前述のループバックモードの接続関係（図 3）が実行され、信号送信器 100T および D/A コンバータ 101 から信号が送信される（ステップ S 2）。

送信された信号は、ループバックモードで「送信回路」および「受信回路」の双方を通過し、A/D コンバータ 106 および信号受信器 100R で受信される  
25       （ステップ S 3）。

プロセッサ 100 はループバックモードを介して受信した信号の位相回転量（式（3））および振幅変動量（式（4））を、先に説明した〔手順 2〕により算出してメモリ 100M に記憶する（ステップ S 4）。

次に、プロセッサ 100 の制御により、前述の基準信号受信モードの接続関係

(図5)が実行され、基準信号発生器107から基準信号が送信される(ステップS5)。

送信された基準信号は、基準信号受信モードで「受信回路」を通過し、A/Dコンバータ106および信号受信器100Rで受信される(ステップS6)。

- 5        プロセッサ100は、基準信号受信モードを介して受信した信号の位相回転量(式(5))および振幅変動量(式(6))を、先に説明した[手順3]により算出してメモリ100Mに記憶する(ステップS7)。

- 次に、ステップS4およびS7において計算した位相回転量および振幅変動量、ならびに出荷前に予め測定されていた基準信号発生器107からアンテナ104  
10        に至るまでの既知の位相回転量および振幅変動量に基づいて、先に説明した[手順4]により位相回転量の補正值 $\theta\_HOSEI_x$ および振幅変動量の補正值 $AMP\_HOSEI_x$ を計算する(ステップS8)。

そして、プロセッサ100は、補正值の計算を完了する(ステップS9)。

- 以後、送信信号の位相回転量および振幅変動量をそれぞれ上記補正值によって  
15        予め補正することにより、正しいアンテナ送信指向性を得ることができる。すなわち、正しいアンテナ指向性を得るためのキャリブレーションが実行されたことになる。

#### [実施の形態2]

図7は、この発明の実施の形態2による補正值計算処理を示すフロー図である。

- 20        図6の実施の形態1のようにループバックモードで一度、基準信号受信モードで一度、測定を行なうのでは、必ずしも正確な受信信号の位相回転量および振幅変動量を得ることができない場合がある。このため、測定精度の向上を図るため、ループバックモード、基準信号受信モードのいずれにおいても、任意に設定した回数(たとえば4~10回程度)測定を行ない、その結果を平均化した上で、  
25        受信信号の位相回転量および振幅変動量の計算を行なうことが考えられる。

図7の実施の形態2では、補正值計算開始が指示されると(ステップS11)、変数Iが0にセットされ(ステップS12)、 $I=0$ が所定回数に達していないことが判断される(ステップS13)。

その結果、ループバックモードにおける受信信号の位相回転量および振幅変動

量の〔手順２〕による計算がなされ、その結果がメモリに記憶される（ステップＳ１４～Ｓ１６）。そして、変数Ｉが１だけ更新される（ステップＳ１７）。

以下、変数Ｉが所定回数を超えたことが判断されるまで、受信信号の位相回転量および振幅変動量の計算（ステップＳ１４～Ｓ１７）が繰返され、変数Ｉが所定の回数を超えたことが判断されると（ステップＳ１３）、それまでに計算され記憶されていた位相回転量および振幅変動量のそれぞれの平均値が計算される（ステップＳ１８）。

次にステップＳ１９において、再度変数Ｉが０に設定され、 $I = 0$ が所定回数に達していないことが判断される（ステップＳ２０）。

その結果、基準信号受信モードにおける受信信号の位相回転量および振幅変動量の〔手順２〕による計算がなされメモリに記憶され（ステップＳ２１～Ｓ２３）、変数Ｉが１だけ更新される（ステップＳ２４）。

以下、変数Ｉが所定回数を超えたことが判断されるまで、受信信号の位相回転量および振幅変動量の計算（ステップＳ２１～Ｓ２４）が繰返され、変数Ｉが所定の回数を超えたことが判断されると（ステップＳ２０）、それまでに計算されていた位相回転量および振幅変動量のそれぞれの平均値が計算される（ステップＳ２５）。

次に、ステップＳ１８およびＳ２５において平均化され記憶されていた受信信号の位相回転量および振幅変動量に基づき、そして出荷前に事前に測定されていた基準信号発生器１０７からアンテナ１０４に至るまでの位相回転量および振幅変動量に基づいて、前述の〔手順４〕により、位相回転量の補正值 $\theta\_HOSE I x$ および振幅変動量の補正值 $AMP\_HOSE I x$ が計算される（ステップＳ２６）。

そして、プロセッサ１００は、補正值の計算を完了する（ステップＳ２７）。

〔実施の形態３〕

図８は、この発明の実施の形態３による補正值計算処理を示すフロー図である。

一般に、「送信回路」および「受信回路」に含まれるアンプ、フィルタ、ミキサ等の位相および振幅の特性は、送信信号の周波数に依存して変化する傾向がある。

したがって、補正值の測定の精度を向上させるためには、複数の送信周波数のそれぞれにおいて、ループバックモードでの測定および基準信号受信モードでの測定を行ない、複数の送信周波数のそれぞれごとに補正值を算出することが望ましい。

- 5      図8の実施の形態3では、プロセッサ100により補正值の計算開始が指示されると（ステップS31）、まず所望の送信周波数 $f_1$ が設定される（ステップS32）。その後、図6の実施の形態1のステップS2～S8と同じ処理であるステップS33～S39が実行され、ステップS39において、送信周波数 $f_1$ に対する受信信号の位相回転量および振幅変動量のそれぞれの補正值 $\theta\_HOSEIx$ ,  $AMP\_HOSEIx$ が算出される。算出されたこれらの補正值は、メモリ100M内のテーブルの所定の領域に書込まれる（ステップS40）。

- 15      所定の全送信周波数での測定が完了していなければ（ステップS41）、送信周波数を次の周波数 $f_2$ に変更し（ステップS42）、同様にステップS33～S39を繰返して、送信周波数 $f_2$ に対する位相回転量および振幅変動量の補正值を算出し、メモリ100M内のテーブルの所定の領域に書込む（ステップS40）。

このように送信周波数を変更しながら位相回転量および振幅変動量の算出と記憶を繰返し、全送信周波数での測定が終了したことが判断されると（ステップS41）、プロセッサ100は補正值の計算を完了する（ステップS43）。

- 20      [実施の形態4]

図9は、この発明の実施の形態4による補正值計算処理を示すフロー図である。

上述の実施の形態3では、複数の予め定められた送信周波数のそれぞれごとに位相回転量および振幅変動量の補正值を求め、メモリ100M内のテーブルの所定の領域に記憶するように構成した。

- 25      しかしながら、測定すべき所望の送信周波数が非常に多いとき、すべての送信周波数に対して測定および計算を行なうことが合理的でない場合がある。このような場合には、測定すべき多数の送信周波数のうち、代表的な送信周波数に対してのみ位相回転量および振幅変動量の測定および補正值の計算を行ない、その結果を用いた内挿補完を行なうことにより、上記代表周波数以外の所望のすべての



送信周波数に対する補正值を得ることが可能である。

図9の実施の形態4では、図8の実施の形態3の処理に加えて、補正值の内挿補完処理のステップS44を付加したものである。ステップS41においてすべての代表周波数に対応する補正值の計算およびテーブルへの書込が終了した後、  
5 図10に示す内挿補完方法により、他の送信周波数に対する補正值が算出される。

以下に、図10のグラフを参照して、内挿補完の方法について説明する。

実際に求めようとする送信周波数をFreqとし、その周波数における位相回転量および振幅変動量の補正值をそれぞれPHAおよびAMPとする。

ここで、この送信周波数Freqより高い1つの代表送信周波数をFreq\_  
10 highとし、この送信周波数Freqより低い1つの代表送信周波数をFreq\_lowとする。そして、1つの代表周波数であるFreq\_highでの測定により得られた位相回転量および振幅変動量の補正值をそれぞれPHA\_highおよびAMP\_highとし、もう1つの代表周波数であるFreq\_lowでの測定により得られた位相回転量および振幅変動量の補正值をそれぞれPHA\_low  
15 A\_lowおよびAMP\_lowとする。

このような条件下で、求める送信周波数に対する補正值PHAおよびAMPは図10に示す内挿補完により、次式のように求められる。

[数5]

$$\begin{aligned} lf &= \text{Freq\_High} - \text{Freq\_Low} \\ af &= \text{Freq\_High} - \text{Freq} \\ bf &= \text{Freq} - \text{Freq\_Low} \\ \text{PHA} &= (af * \text{PHA\_low} + bf * \text{PHA\_high}) / lf \\ \text{AMP} &= (af * \text{AMP\_low} + bf * \text{AMP\_high}) / lf \end{aligned}$$

20 [実施の形態5]

図11は、この発明の実施の形態5による補正值計算処理を示すフロー図である。

一般に「送信回路」および「受信回路」に含まれるアンプ、フィルタ、ミキサ等の位相および振幅の特性は、送信信号の送信パワーに依存して変化する傾向がある。  
25 ある。

したがって、補正値の測定の精度を向上させるためには、複数の送信パワーのそれぞれにおいて、ループバックモードでの測定および基準信号受信モードでの測定を行ない、複数の送信パワーのそれぞれのごとに補正値を算出することが望ましい。

- 5      図11の実施の形態5では、プロセッサ100により補正値の計算開始が指示されると（ステップS51）、まず所望の送信パワー $p_1$ が設定される（ステップS52）。その後、図6の実施の形態1のステップ2～ステップ8と同じ処理であるステップS53～S59が実行され、ステップS59において送信パワー $p_1$ に対する位相回転量および振幅変動量のそれぞれの補正値 $\theta\_HOSEI_x$ ,  
10     $AMP\_HOSEI_x$ が算出される。算出されたこれらの補正値は、メモリ100M内のテーブルの所定の領域に書込まれる（ステップS60）。

- 所定の全送信パワーでの送信が完了していなければ（ステップS61）、送信パワーを次の送信パワー $p_2$ に変更し（ステップS62）、同様にステップS53～S59を繰返して、送信パワー $p_2$ に対する位相回転量および振幅変動量の  
15    補正値を算出し、メモリ100M内のテーブルの所定の領域に書込む（ステップS60）。

このように、送信パワーを変更しながら位相回転量および振幅変動量の算出と記憶を繰返し、全送信パワーでの測定が終了したことが判断されると（ステップS61）、プロセッサ100は補正値の計算を完了する。

- 20    [実施の形態6]

図12は、この発明の実施の形態6による補正値計算処理を示すフロー図である。

- 上述の実施の形態5では、複数の予め定められた送信パワーのそれぞれごとに位相回転量および振幅変動量の補正値を求め、メモリ100M内のテーブルの所  
25    定の領域に書込むように構成していた。

しかしながら、測定すべき送信パワーが多いとき、すべての送信パワーに対して測定および計算を行なうことは合理的でない場合がある。このような場合には、測定すべき多数の送信パワーのうち、代表的な送信パワーに対して位相回転量および振幅変動量の測定および補正値の計算を行ない、その結果を用いた内挿

補完を行なうことにより、上記代表送信パワー以外の所望のすべての送信パワーに対する補正值を得ることが可能である。

図 1 2 の実施の形態 6 では、図 1 1 の実施の形態 5 に加えて、補正值の内挿補完処理のステップ S 6 4 を加えたものである。すなわち、ステップ S 6 1 においてすべての代表送信パワーに対する補正值の計算およびテーブルへの書込が終了した後、図 1 0 に関連して先に説明した内挿補完方法により他の送信パワーに対する補正值が算出される。内挿補完の具体的な方法については図 1 0 を参照して既に詳細に説明したのでここでは繰返さない。

〔実施の形態 7〕

図 1 3 は、この発明の実施の形態 7 による補正值計算処理を示すフロー図である。

一般に、「送信回路」および「受信回路」に含まれるアンプ、フィルタ、ミキサ等の位相および振幅の特性は、送信信号の送信周波数および送信パワーに依存して変化する傾向がある。

したがって、補正值の測定の精度を向上させるためには、複数の送信周波数と複数の送信パワーとのそれぞれの組合せにおいて、ループバックモードでの測定および基準信号受信モードでの測定を行ない、複数の送信周波数と送信パワーのそれぞれの組合せごとに位相回転量および振幅変動量を補正值を算出することが望ましい。

図 1 3 の実施の形態 7 では、プロセッサ 1 0 0 により補正值の計算開始が指示されると（ステップ S 7 1）、まず所望の送信周波数  $f_1$  が設定され（ステップ S 7 2）、さらに所望の送信パワー  $p_1$  が設定される（ステップ S 7 3）。

その後、図 6 の実施の形態 1 のステップ S 2 ～ S 8 と同じ処理内容のステップ S 7 4 ～ S 8 0 が実行され、ステップ S 8 0 において、送信周波数  $f_1$  および送信パワー  $p_1$  に対する位相回転量および振幅変動量の補正值  $\theta\_HOSEI_x$ 、 $AMP\_HOSEI_x$  が算出される。算出されたこれらの補正值はメモリ 1 0 0 M 内のテーブルの所定の領域に書込まれる（ステップ S 8 1）。

所定の全送信パワーでの送信が完了していなければ（ステップ S 8 2）、送信周波数  $f_1$  を固定したまま送信パワーを次のパワー  $p_2$  に変更し（ステップ S 8

3)、同様にステップS74～ステップS80を繰返し、送信周波数 $f_1$ および送信パワー $p_2$ に対する位相回転量および振幅変動量の補正値を算出し、メモリ100M内のテーブルの所定の領域に書込む(ステップS81)。

5      このように、送信周波数を固定しつつ送信パワーを変更しながら、位相回転量および振幅変動量の算出および記憶を繰返し、送信周波数 $f_1$ における全送信パワーでの測定が終了したことが判定されると(ステップS82)、所定の全送信周波数に対する測定が完了していなければ(ステップS84)、送信周波数 $f_1$ を次の送信周波数 $f_2$ に変更し(ステップS85)、改めて送信パワーを $p_1$ に設定する(ステップS83)。

10      以後、送信周波数 $f_2$ を保持しつつ送信パワーを順次変更しながら、ステップS74～S80を繰返し実行し、送信周波数 $f_2$ における全送信パワーでの測定の終了が判断されると(ステップS84)、所定の全送信周波数に対する送信が完了しているか否かが判断される(ステップS84)。

15      そして、すべての送信周波数に対する測定が終了していなければ、送信周波数をさらに変更して(ステップS85)、上述の測定を繰返し、終了していればプロセッサ100は補正値の計算を終了する(ステップS86)。

以後、送信信号の位相回転量および振幅変動量をそれぞれ、該当する送信周波数および送信パワーにおける補正値で予め補正することにより、正しいアンテナ指向性を実現するキャリブレーションが可能となる。

20      [実施の形態8]

図14は、この発明の実施の形態8による補正値計算処理を示すフロー図である。

25      上述の実施の形態7では、複数の予め定められた送信周波数および複数の予め定められた送信パワーの組合せのそれぞれごとに位相回転量および振幅変動量の補正値を求め、メモリ100M内のテーブルの所定の領域に記憶した。

しかしながら、測定すべき送信周波数および送信パワーが多いとき、すべての送信周波数および送信パワーの組合せに対し測定および計算を行なうことが合理的でない場合がある。このような場合には、測定すべき多数の送信周波数および送信パワーのうち、代表的な送信周波数および送信パワーの組合せに対して位相

回転量および振幅変動量の測定および補正值の計算を行ない、その結果を用いた内挿補完を行なうことにより、上記代表周波数および代表パワー以外の所望のすべての送信周波数および送信パワーの組合せに対する補正值を得ることが可能である。

- 5       図14の実施の形態8では、図13の実施の形態7に加えて、補正值の内挿補完処理のステップS87が付加されている。ステップS84においてすべての代表送信周波数および送信パワーに対する補正值の計算およびテーブルへの書込が終了した後、図15に示す内挿補完方法により、他の送信周波数および送信パワーの組合せに対する補正值が算出される。

- 10       以下に、図15のグラフを参照して、内挿補完の方法について説明する。  
      まず、使用しようとする送信パワーよりも低い代表送信パワー  $Power\_Low$  に対して周波数方向の内挿補完を実行する。

- 実際に送信しようとする送信周波数を  $TX\_Freq$  とし、この送信周波数  $TX\_Freq$  より高い1つの代表送信周波数を  $Freq\_High$  とし、低い1  
15       つの代表送信周波数を  $Freq\_Low$  とする。

- 上記  $Freq\_Low$  での測定により得られた位相回転量および振幅変動量の補正值をそれぞれ  $PHA1$ ,  $AMP1$  とし、上記  $Freq\_High$  での測定により得られた位相回転量および振幅変動量の補正值を  $PHA2$ ,  $AMP2$  とする。  
      このような条件下で  $Power\_Low$  に対する周波数方向の内挿補完により、  
20       使用する送信周波数  $TX\_Freq$  に対する補正值  $PHA5$ ,  $AMP5$  は、下記に示す式のように求められる。

- 一方、使用しようとする送信パワーよりも高い代表送信パワー  $Power\_High$  に対して周波数方向の内挿補完を実行する。上記  $Freq\_Low$  での測定により得られた位相回転量および振幅変動量の補正值を  $PHA3$ ,  $AMP3$  と  
25       し、上記  $Freq\_High$  での測定により得られた位相回転量および振幅変動量の補正值を  $PHA4$ ,  $AMP4$  とする。このような条件下で  $Power\_High$  に対する周波数方向の内挿補完により、使用する送信周波数  $TX\_Freq$  に対する補正值  $PHA6$ ,  $AMP6$  は次式のように求められる。

[数6]

$$\begin{aligned}
lf &= \text{Freq\_High} - \text{Freq\_Low} \\
af &= \text{Freq\_High} - \text{TX\_Freq} \\
bf &= \text{TX\_Freq} - \text{Freq\_Low} \\
\text{PHA5} &= (af * \text{PHA1} + bf * \text{PHA2}) / lf \\
\text{AMP5} &= (af * \text{AMP1} + bf * \text{AMP2}) / lf \\
\text{PHA6} &= (af * \text{PHA3} + bf * \text{PHA4}) / lf \\
\text{AMP6} &= (af * \text{AMP3} + bf * \text{AMP4}) / lf
\end{aligned}$$

次に、使用する送信周波数  $\text{TX\_Freq}$  に対しパワー方向の内挿補完が行なわれる。

- 5       $\text{Power\_Low}$ での測定により得られた位相回転量および振幅変動量の補正值を  $\text{PHA5}$ ,  $\text{AMP5}$  とし、 $\text{Power\_High}$ での測定により得られる位相回転量および振幅変動量の補正值を  $\text{PHA6}$ ,  $\text{AMP6}$  とする条件下で、使用しようとする送信パワー  $\text{TX\_Power}$  に対する補正值  $\text{PHA}$ ,  $\text{AMP}$  は次式のように求められる。

10      [数7]

$$\begin{aligned}
lp &= \text{Power\_High} - \text{Power\_Low} \\
ap &= \text{Power\_High} - \text{TX\_Power} \\
bp &= \text{TX\_Power} - \text{Power\_Low} \\
\text{PHA} &= (ap * \text{PHA5} + bp * \text{PHA6}) / lp \\
\text{AMP} &= (ap * \text{AMP5} + bp * \text{AMP6}) / lp
\end{aligned}$$

なお、上記内挿補完方法では、周波数方向の内挿補完を先に行ない、その後パワー方向の内挿補完を行なったが、逆にパワー方向の内挿補完を先に行ない、その後周波数方向の内挿補完を行なっても同様の効果を得ることができる。

- 15      なお、これまでに説明した実施の形態のいずれにおいても、各無線系において送信回路と受信回路との間の振幅変動量の差が算出され補正されている。しかしながら、位相回転量の場合とは異なり、振幅変動量の場合には、送信回路と受信回路との間に特性差があること自体は大きな問題ではなく、送受信回路間の振幅変動量差がそれぞれの無線系において異なっていることが最大の問題である。
- 20      たがって、振幅情報のキャリブレーションに関しては、上述の各実施の形態のよ

うに、各無線系の受信回路と送信回路との間の振幅変動量差が0となるように各無線系の振幅変動量を補正する方法の他に、それぞれの無線系の送受信回路間の振幅変動量差が共通のある値になるように各無線系の振幅変動量を制御するように構成してもよい。

- 5      今回開示された実施の形態はすべての点で例示であって制限なものではないと考えられるべきである。本発明の範囲は上記した説明ではなく特許請求の範囲によって示され、特許請求の範囲と均等の意味および範囲内のすべての変更が含まれることが意図される。

- 10      以上のように、この発明によれば、無線装置の送信回路と受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差をアンテナ指向性の制御に反映させるように構成したので、特別な測定回路を別途設けることなく簡単かつ安価な構成で、無線装置の受信回路と送信回路との間の伝送特性のキャリブレーション、すなわちアンテナ指向性のキャリブレーションを行なうことができる。

- 15      産業上の利用可能性

以上のように、この発明にかかる無線装置は、携帯電話等の移動通信システムにおける無線基地局として用いるのに適しており、またそのアンテナ指向性のキャリブレーション方法は、無線基地局からユーザ端末への電波の指向性のキャリブレーション方法として適している。

## 請求の範囲

1. アンテナ指向性のキャリブレーションが可能な無線装置であって、  
アンテナ（１０４）と、  
5 信号の送受信時に前記アンテナを共用する送信回路（１０２）および受信回路（１０５）と、  
所定の基準信号を発生する基準信号発生器（１０７）と、  
キャリブレーション時に、前記送信回路の出力または前記基準信号を選択的に前記受信回路の入力に接続する切換手段（１０３）と、  
10 前記送信回路に送信信号を供給しかつ前記受信回路から受信信号を受取り、前記送信回路および前記アンテナを介して送信される前記送信信号の送信指向性を制御しかつ前記アンテナおよび前記受信回路を介して受信される前記受信信号の受信指向性を制御する制御手段（１００）と、  
前記送信回路と前記受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の  
15 差を補正する補正値を算出する演算手段（１００Ｈ）とを備え、  
前記演算手段は、  
キャリブレーション時に前記送信回路の出力を前記受信回路の入力に接続するように前記切換手段を制御して、前記送信回路および前記受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第１の情報を算出する  
20 手段と、  
キャリブレーション時に前記基準信号を前記受信回路の入力に接続するように前記切換手段を制御して、前記受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第２の情報を算出する手段と、  
前記第１の情報から前記第２の情報を減算することにより、前記送信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第３の情報を  
25 算出する手段と、  
前記第２の情報および前記第３の情報に基づいて、前記補正値を算出する手段とを含む、無線装置。  
2. 前記第２の情報を算出する手段は、



前記基準信号発生器から前記切換手段までの経路を通過する前記基準信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する予め検出された第4の情報を記憶するための記憶手段と、

- 5 前記基準信号発生器から前記切換手段を介して前記受信回路を通過する前記基準信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第5の情報を算出する手段と、

前記第5の情報から前記第4の情報を減算することにより前記第2の信号を算出する手段とを含む、請求項1に記載の無線装置。

- 10 3. 前記第1の情報を算出する手段は、前記送信回路および前記受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量を所定回数算出してその平均値を用いて第1の情報として供給し、

- 15 前記第5の情報を算出する手段は、前記基準信号発生回路から前記切換手段を介して前記受信回路を通過する前記基準信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量を所定回数算出してその平均値を前記第5の情報として供給する、請求項2に記載の無線装置。

4. 前記制御手段は、前記送信回路に供給する前記送信信号の送信周波数を順次変更する手段を含み、

前記演算手段は、異なる送信周波数の送信信号ごとに前記補正值を算出する、請求項1に記載の無線装置。

- 20 5. 前記演算手段は、前記異なる送信周波数の送信信号ごとに算出された前記補正值に基づいて内挿補完により他の送信周波数の送信信号における前記補正值を算出する補完処理手段をさらに含む、請求項4に記載の無線装置。

6. 前記制御手段は、前記送信回路に供給する前記送信信号の送信パワーを順次変更する手段を含み、

- 25 前記演算手段は、異なる送信パワーの送信信号ごとに前記補正值を算出する、請求項1に記載の無線装置。

7. 前記演算手段は、前記異なる送信パワーの送信信号ごとに算出された前記補正值に基づいて内挿補完により他の送信パワーの送信信号における前記補正值を算出する補完処理手段をさらに含む、請求項6に記載の無線装置。

8. 前記制御手段は、前記送信回路に供給する前記送信信号の送信周波数および送信パワーを順次変更する手段を含み、

前記演算手段は、異なる送信周波数および異なる送信パワーの送信信号ごとに前記補正値を算出する、請求項 1 に記載の無線装置。

- 5 9. 前記演算手段は、前記異なる送信周波数および異なる送信パワーの送信信号ごとに算出された前記補正値に基づいて内挿補完により他の送信周波数および他の送信パワーの送信信号における前記補正値を算出する補完処理手段をさらに含む、請求項 8 に記載の無線装置。

- 10 10. アンテナ指向性のキャリブレーションが可能な無線装置であって、  
複数の無線系を備え、前記無線系の各々は、  
アンテナ（104）と、  
信号の送受信時に前記アンテナを共用する送信回路（102）および受信回路（105）と、

- 所定の基準信号を発生する基準信号発生器（107）と、  
15 キャリブレーション時に、前記送信回路の出力または前記基準信号を選択的に前記受信回路の入力に接続する切換手段（103）と、

- 前記送信回路に送信信号を供給しかつ前記受信回路から受信信号を受取り、前記送信回路および前記アンテナを介して送信される前記送信信号の送信指向性を制御しかつ前記アンテナおよび前記受信回路を介して受信される前記受信信号の  
20 受信指向性を制御する制御手段（100）と、

前記送信回路と前記受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差を補正する補正値を算出する演算手段（100H）とを備え、

前記演算手段は、

- 25 キャリブレーション時に前記送信回路の出力を前記受信回路の入力に接続するように前記切換手段を制御して、前記送信回路および前記受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第 1 の情報を算出する手段と、

キャリブレーション時に前記基準信号を前記受信回路の入力に接続するように前記切換手段を制御して、前記受信回路を通過する信号に生じる位相回転量およ

び／または振幅変動量に関する第2の情報を算出する手段と、

前記第1の情報から前記第2の情報を減算することにより、前記送信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第3の情報を算出する手段と、

- 5 前記第2の情報および前記第3の情報に基づいて、前記補正値を算出する手段とを含む、無線装置。

11. アンテナ指向性のキャリブレーションが可能な無線装置であって、

所定の基準信号を発生する基準信号発生器(107)と、

複数の無線系とを備え、前記無線系の各々は、

- 10 アンテナ(104)と、

信号の送受信時に前記アンテナを共用する送信回路(102)および受信回路(105)と、

キャリブレーション時に、前記送信回路の出力または前記基準信号を選択的に前記受信回路の入力に接続する切換手段(103)と、

- 15 前記送信回路に送信信号を供給しかつ前記受信回路から受信信号を受取り、前記送信回路および前記アンテナを介して送信される前記送信信号の送信指向性を制御しかつ前記アンテナおよび前記受信回路を介して受信される前記受信信号の受信指向性を制御する制御手段(100)と、

- 20 前記送信回路と前記受信回路との間の位相回転量および／または振幅変動量の差を補正する補正値を算出する演算手段(100H)とを備え、

前記演算手段は、

25 キャリブレーション時に前記送信回路の出力を前記受信回路の入力に接続するように前記切換手段を制御して、前記送信回路および前記受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第1の情報を算出する手段と、

キャリブレーション時に前記基準信号を前記受信回路の入力に接続するように前記切換手段を制御して、前記受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第2の情報を算出する手段と、

前記第1の情報から前記第2の情報を減算することにより、前記送信回路を通

過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第3の情報を算出する手段と、

前記第2の情報および前記第3の情報に基づいて、前記補正値を算出する手段とを含む、無線装置。

5      12. 前記第2の情報を算出する手段は、

前記基準信号発生器から前記切換手段までの経路を通過する前記基準信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する予め検出された第4の情報を記憶するための記憶手段と、

10      前記基準信号発生器から前記切換手段を介して前記受信回路を通過する前記基準信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第5の情報を算出する手段と、

前記第5の情報から前記第4の情報を減算することにより前記第2の信号を算出する手段とを含む、請求項11に記載の無線装置。

15      13. 前記第1の情報を算出する手段は、前記送信回路および前記受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量を所定回数算出してその平均値を用いて第1の情報として供給し、

20      前記第5の情報を算出する手段は、前記基準信号発生回路から前記切換手段を介して前記受信回路を通過する前記基準信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量を所定回数算出してその平均値を前記第5の情報として供給する、請求項12に記載の無線装置。

14. 前記制御手段は、前記送信回路に供給する前記送信信号の送信周波数を順次変更する手段を含み、

前記演算手段は、異なる送信周波数の送信信号ごとに前記補正値を算出する、請求項11に記載の無線装置。

25      15. 前記演算手段は、前記異なる送信周波数の送信信号ごとに算出された前記補正値に基づいて内挿補完により他の送信周波数の送信信号における前記補正値を算出する補完処理手段をさらに含む、請求項14に記載の無線装置。

16. 前記制御手段は、前記送信回路に供給する前記送信信号の送信パワーを順次変更する手段を含み、

前記演算手段は、異なる送信パワーの送信信号ごとに前記補正値を算出する、請求項 11 に記載の無線装置。

17. 前記演算手段は、前記異なる送信パワーの送信信号ごとに算出された前記補正値に基づいて内挿補完により他の送信パワーの送信信号における前記補正値を算出する補完処理手段をさらに含む、請求項 16 に記載の無線装置。

18. 前記制御手段は、前記送信回路に供給する前記送信信号の送信周波数および送信パワーを順次変更する手段を含み、

前記演算手段は、異なる送信周波数および異なる送信パワーの送信信号ごとに前記補正値を算出する、請求項 11 に記載の無線装置。

19. 前記演算手段は、前記異なる送信周波数および異なる送信パワーの送信信号ごとに算出された前記補正値に基づいて内挿補完により他の送信周波数および他の送信パワーの送信信号における前記補正値を算出する補完処理手段をさらに含む、請求項 18 に記載の無線装置。

20. 無線装置におけるアンテナ指向性のキャリブレーション方法であって、  
15 前記無線装置は、アンテナ（104）と、信号の送受信時に前記アンテナを共用する送信回路（102）および受信回路（105）と、所定の基準信号を発生する基準信号発生器（107）と、キャリブレーション時に、前記送信回路の出力または前記基準信号を選択的に前記受信回路の入力に接続する切換手段（103）と、前記送信回路に送信信号を供給しかつ前記受信回路から受信信号を受取り、前記送信回路および前記アンテナを介して送信される前記送信信号の送信指向性を制御しかつ前記アンテナおよび前記受信回路を介して受信される前記受信信号の受信指向性を制御する制御手段（100）とを備え、前記キャリブレーション方法は、

25 キャリブレーション時に前記送信回路の出力を前記受信回路の入力に接続するように前記切換手段を制御して、前記送信回路および前記受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第 1 の情報を算出するステップと、

キャリブレーション時に前記基準信号を前記受信回路の入力に接続するように前記切換手段を制御して、前記受信回路を通過する信号に生じる位相回転量およ

び／または振幅変動量に関する第2の情報を算出するステップと、

前記第1の情報から前記第2の情報を減算することにより、前記送信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第3の情報を算出するステップと、

- 5 前記第2の情報および前記第3の情報に基づいて、前記送信回路と前記受信回路との間の位相回転量および／または前記振幅変動量の差を補正する補正値を算出するステップとを含む、方法。

21. 前記第2の情報を算出するステップは、

- 10 前記基準信号発生器から前記切換手段までの経路を通過する前記基準信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第4の情報を予め検出して記憶するステップと、

前記基準信号発生器から前記切換手段を介して前記受信回路を通過する前記基準信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第5の情報を算出するステップと、

- 15 前記第5の情報から前記第4の情報を減算することにより前記第2の情報を算出するステップとを含む、請求項20に記載の方法。

22. 前記第1の情報を算出するステップは、前記送信回路および前記受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量を所定回数算出してその平均値を前記第1の情報として供給し、

- 20 前記第5の情報を算出するステップは、前記基準信号発生器から前記切換手段を介して前記受信回路を通過する前記基準信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量を所定回数算出してその平均値を前記第5の情報として供給する、請求項21に記載の方法。

- 25 23. 前記送信回路に供給する前記送信信号の送信周波数を順次変更するステップと、

異なる送信周波数の送信信号ごとに前記補正値を算出するステップを繰返すステップとをさらに含む、請求項20に記載の方法。

24. 前記異なる送信周波数の送信信号ごとに算出された前記補正値に基づいて内挿補完により他の送信周波数の送信信号における前記補正値を算出するステ

ップをさらに含む、請求項 23 に記載の方法。

25. 前記送信回路に供給する前記送信信号の送信パワーを順次変更するステップと、

異なる送信パワーの送信信号ごとに前記補正値を算出するステップを繰返すステップとをさらに含む、請求項 20 に記載の方法。

26. 前記異なる送信パワーの送信信号ごとに算出された前記補正値に基づいて内挿補完により他の送信パワーの送信信号における前記補正値を算出するステップをさらに含む、請求項 25 に記載の方法。

27. 前記送信回路に供給する前記送信信号の送信周波数および送信パワーを順次変更するステップと、

異なる送信周波数および異なる送信パワーの送信信号ごとに前記補正値を算出するステップを繰返すステップとをさらに含む、請求項 20 に記載の方法。

28. 前記異なる送信周波数および前記異なる送信パワーの送信信号ごとに算出された前記補正値に基づいて内挿補完により他の送信周波数および他の送信パワーの送信信号における前記補正値を算出するステップをさらに含む、請求項 27 に記載の方法。

29. 所定の基準信号を発生する基準信号発生器 (107) と、複数の無線系とを備えた無線装置におけるアンテナ指向性のキャリブレーション方法であって、

20 前記無線系の各々は、アンテナ (104) と、信号の送受信時に前記アンテナを共用する送信回路 (102) および受信回路 (105) と、キャリブレーション時に、前記送信回路の出力または前記基準信号を選択的に前記受信回路の入力に接続する切換手段 (103) と、前記送信回路に送信信号を供給しかつ前記受信回路から受信信号を受取り、前記送信回路および前記アンテナを介して送信される前記送信信号の送信指向性を制御しかつ前記アンテナおよび前記受信回路を介して受信される前記受信信号の受信指向性を制御する制御手段 (100) とを備え、前記キャリブレーション方法は、

25 キャリブレーション時に前記送信回路の出力を前記受信回路の入力に接続するように前記切換手段を制御して、前記送信回路および前記受信回路を通過する信

号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第1の情報を算出するステップと、

- 5 キャリブレーション時に前記基準信号を前記受信回路の入力に接続するように前記切換手段を制御して、前記受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第2の情報を算出するステップと、

前記第1の情報から前記第2の情報を減算することにより、前記送信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第3の情報を算出するステップと、

- 10 前記第2の情報および前記第3の情報に基づいて、前記送信回路と前記受信回路との間の位相回転量および／または前記振幅変動量の差を補正する補正値を算出するステップとを含む、方法。

30. 前記第2の情報を算出するステップは、

- 15 前記基準信号発生器から前記切換手段までの経路を通過する前記基準信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第4の情報を予め検出して記憶するステップと、

前記基準信号発生器から前記切換手段を介して前記受信回路を通過する前記基準信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量に関する第5の情報を算出するステップと、

- 20 前記第5の情報から前記第4の情報を減算することにより前記第2の情報を算出するステップとを含む、請求項29に記載の方法。

31. 前記第1の情報を算出するステップは、前記送信回路および前記受信回路を通過する信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量を所定回数算出してその平均値を前記第1の情報として供給し、

- 25 前記第5の情報を算出するステップは、前記基準信号発生器から前記切換手段を介して前記受信回路を通過する前記基準信号に生じる位相回転量および／または振幅変動量を所定回数算出してその平均値を前記第5の情報として供給する、請求項30に記載の方法。

32. 前記送信回路に供給する前記送信信号の送信周波数を順次変更するステップと、



異なる送信周波数の送信信号ごとに前記補正値を算出するステップを繰返すステップとをさらに含む、請求項 29 に記載の方法。

33. 前記異なる送信周波数の送信信号ごとに算出された前記補正値に基づいて内挿補完により他の送信周波数の送信信号における前記補正値を算出するステップをさらに含む、請求項 32 に記載の方法。

34. 前記送信回路に供給する前記送信信号の送信パワーを順次変更するステップと、

異なる送信パワーの送信信号ごとに前記補正値を算出するステップを繰返すステップとをさらに含む、請求項 29 に記載の方法。

35. 前記異なる送信パワーの送信信号ごとに算出された前記補正値に基づいて内挿補完により他の送信パワーの送信信号における前記補正値を算出するステップをさらに含む、請求項 34 に記載の方法。

36. 前記送信回路に供給する前記送信信号の送信周波数および送信パワーを順次変更するステップと、

- 異なる送信周波数および異なる送信パワーの送信信号ごとに前記補正値を算出するステップを繰返すステップとをさらに含む、請求項 29 に記載の方法。

37. 前記異なる送信周波数および前記異なる送信パワーの送信信号ごとに算出された前記補正値に基づいて内挿補完により他の送信周波数および他の送信パワーの送信信号における前記補正値を算出するステップをさらに含む、請求項 36 に記載の方法。

FIG. 1

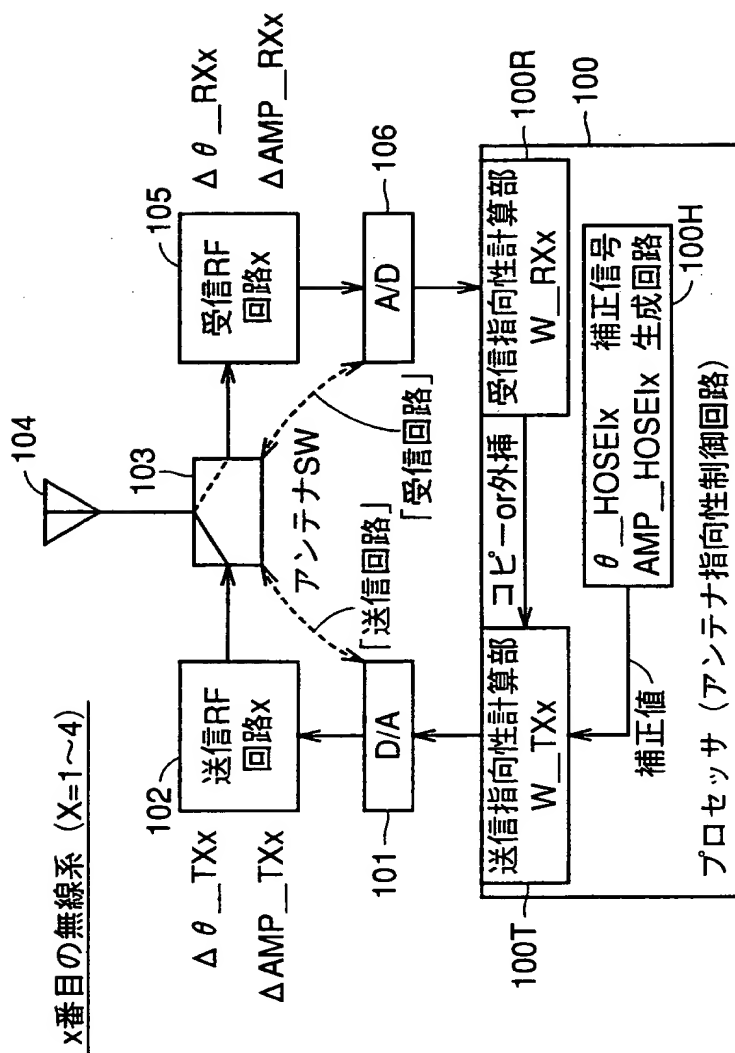


FIG. 2

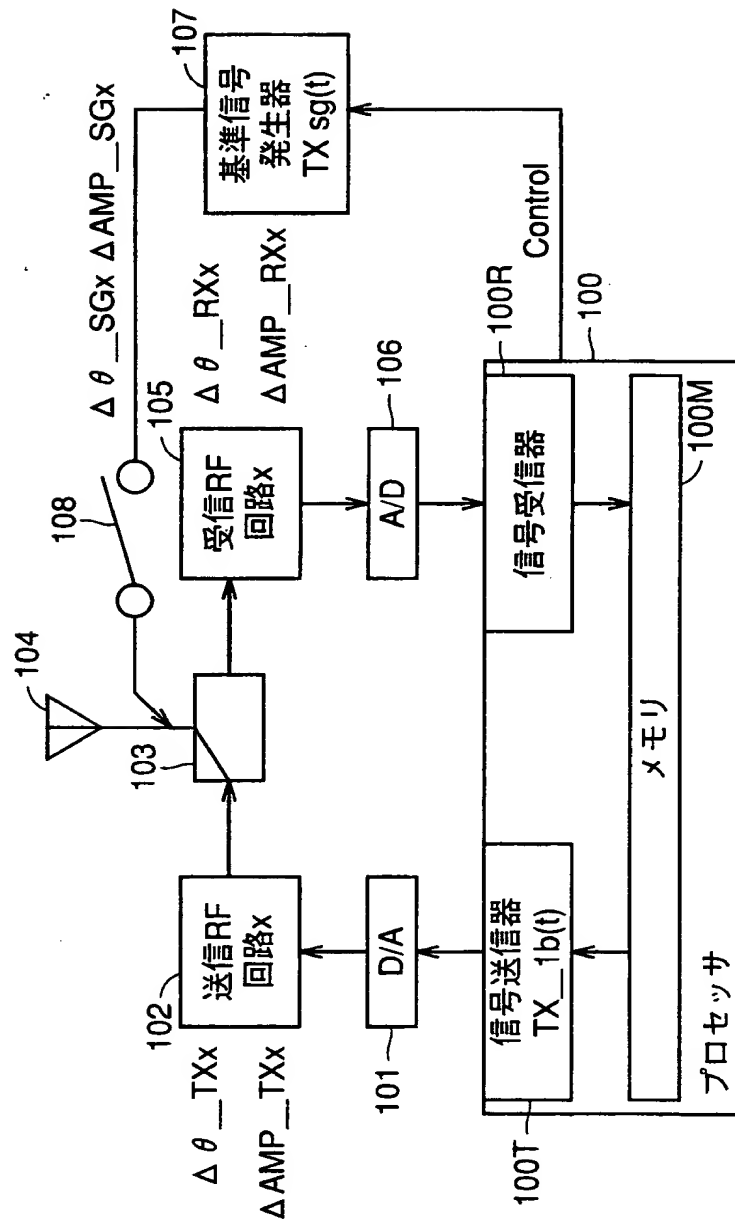


FIG. 3

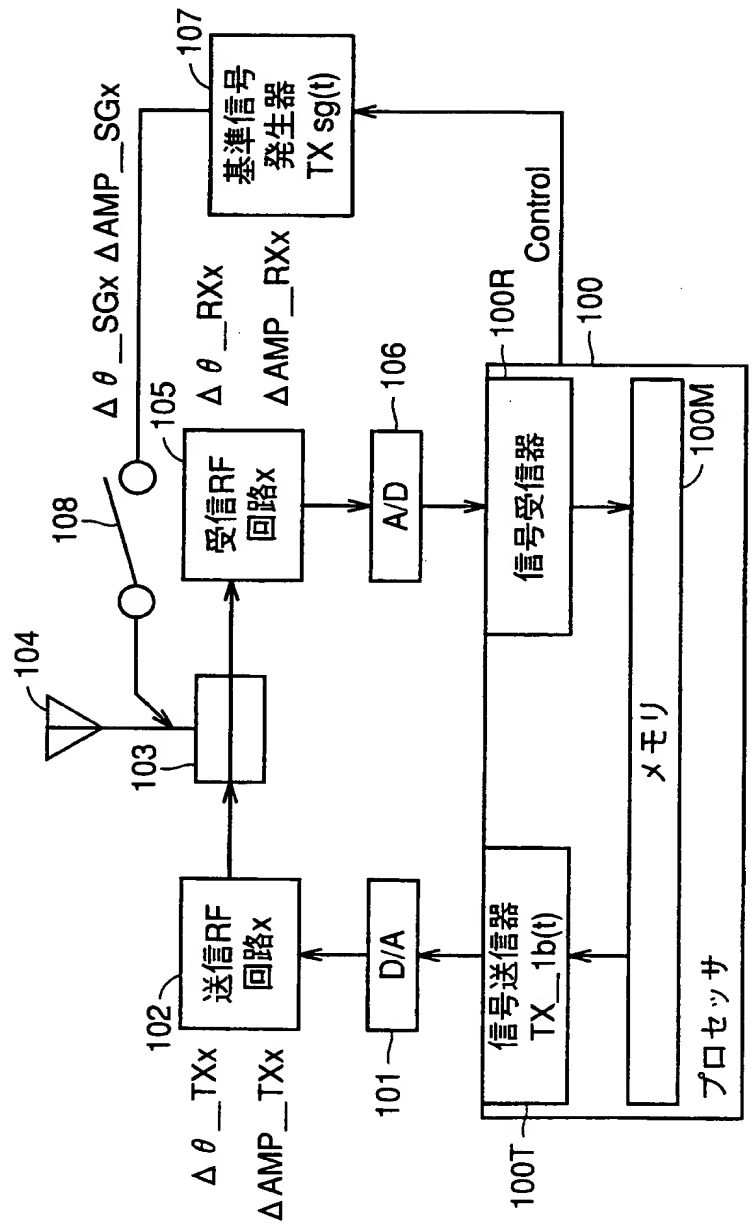


FIG. 4

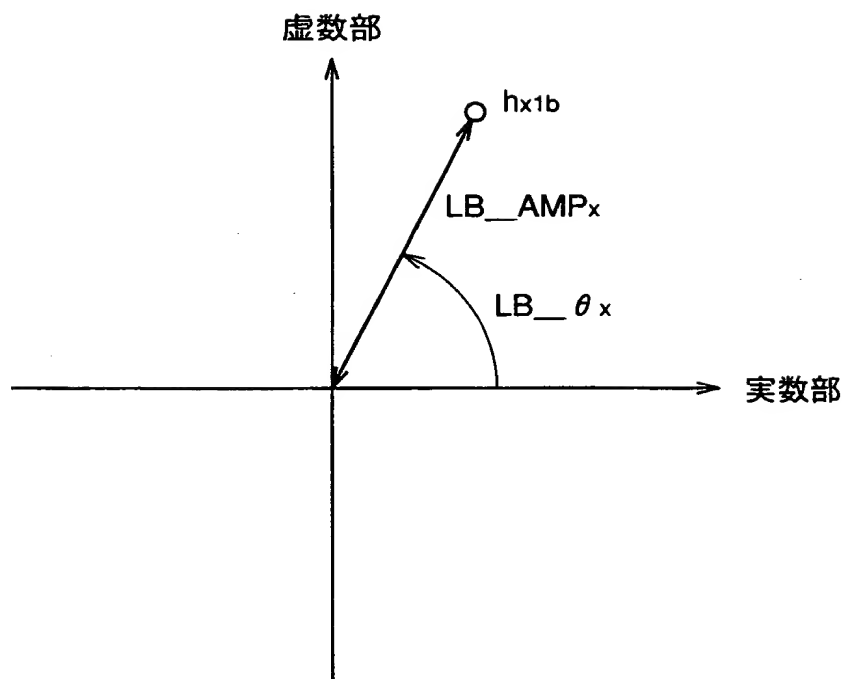


FIG. 5

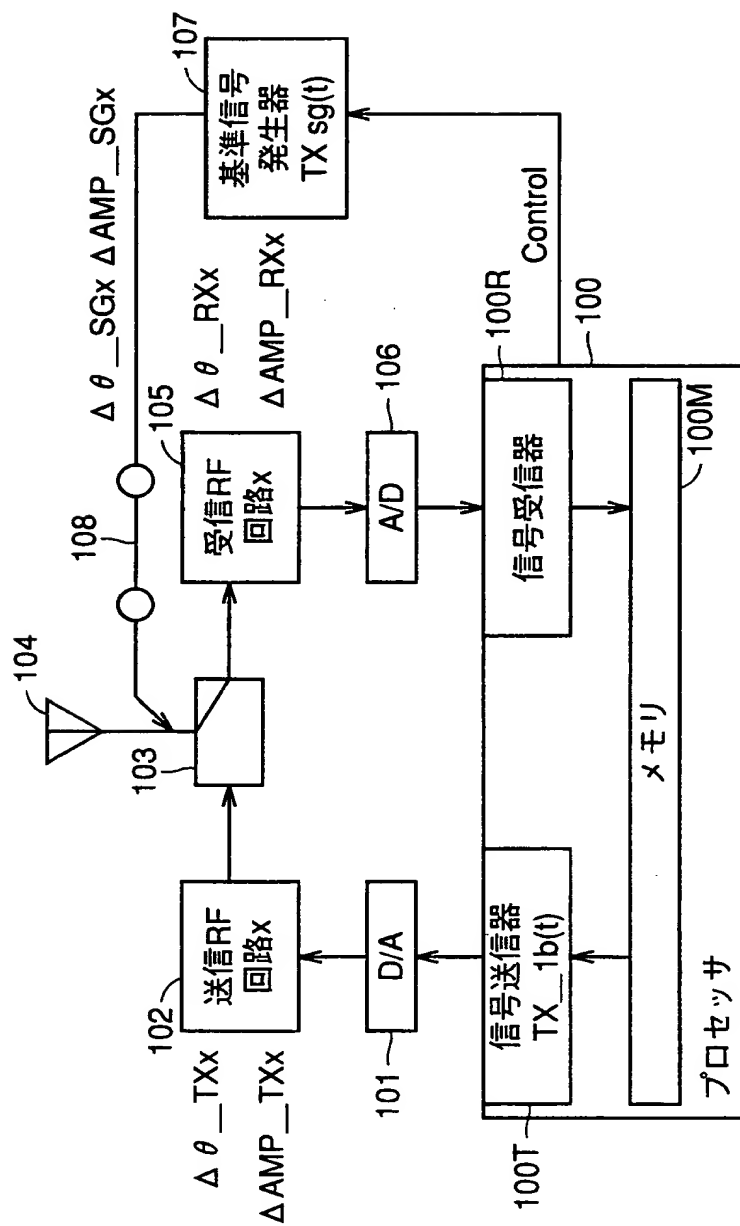


FIG. 6

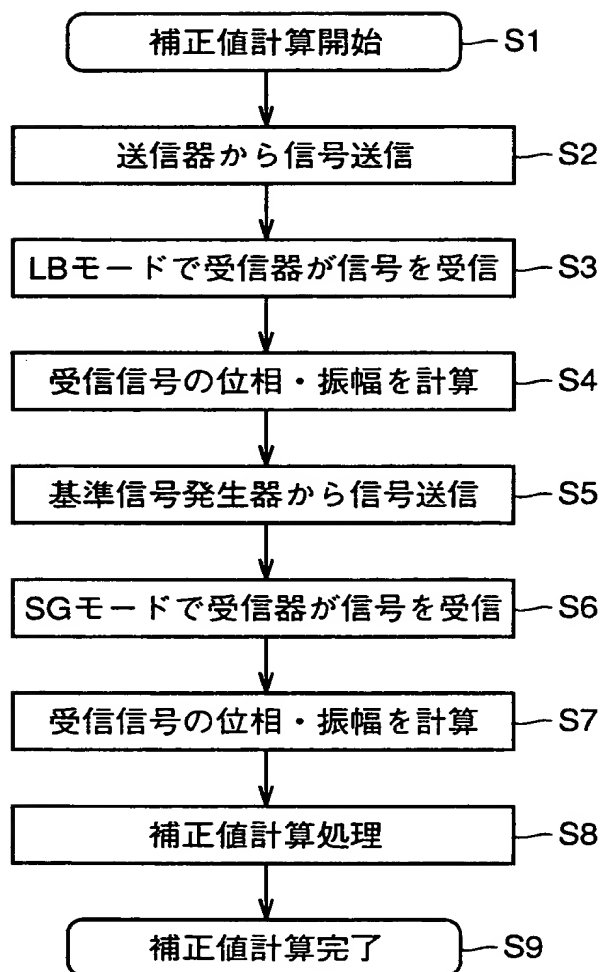


FIG. 7

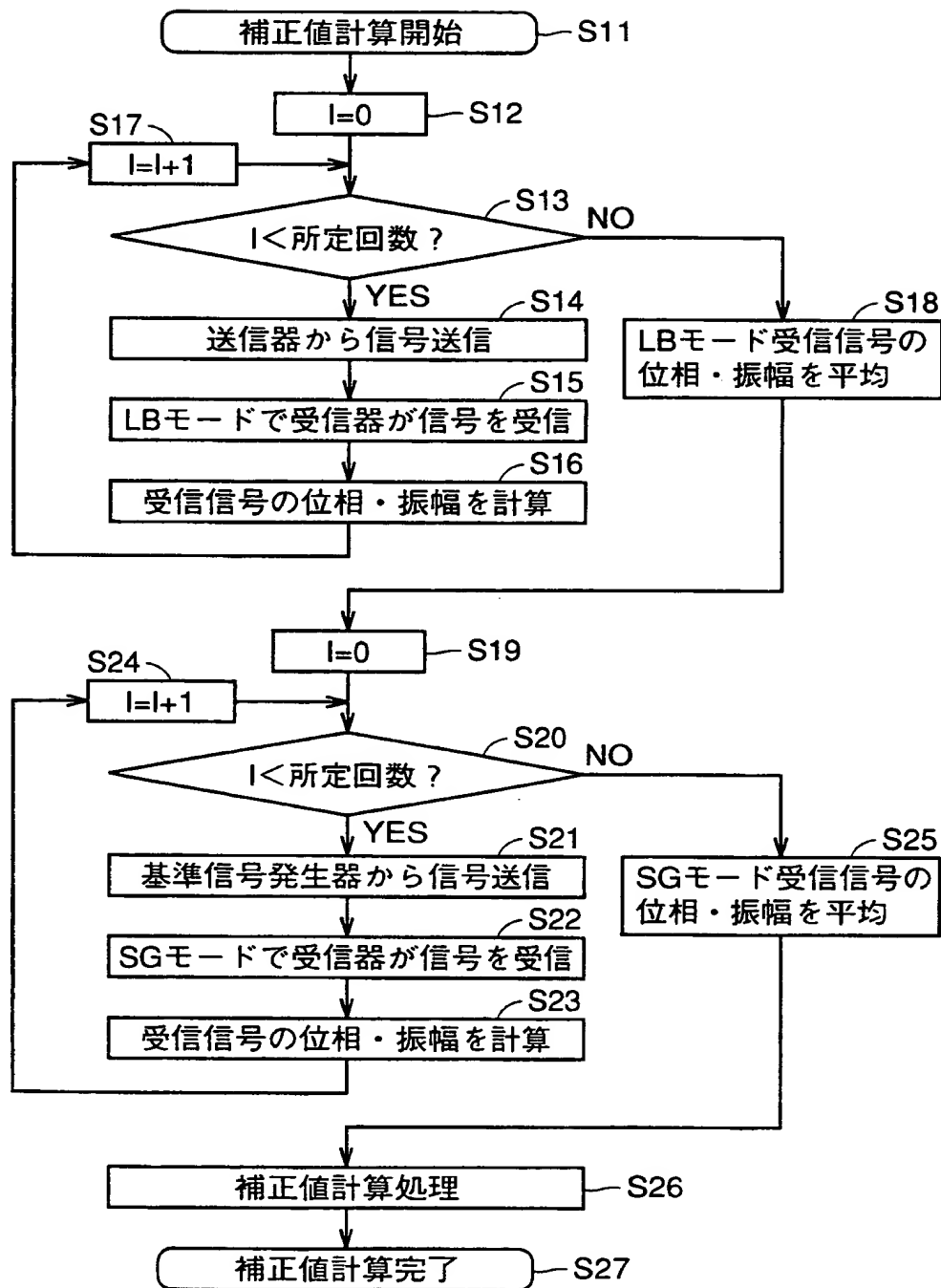




FIG. 8

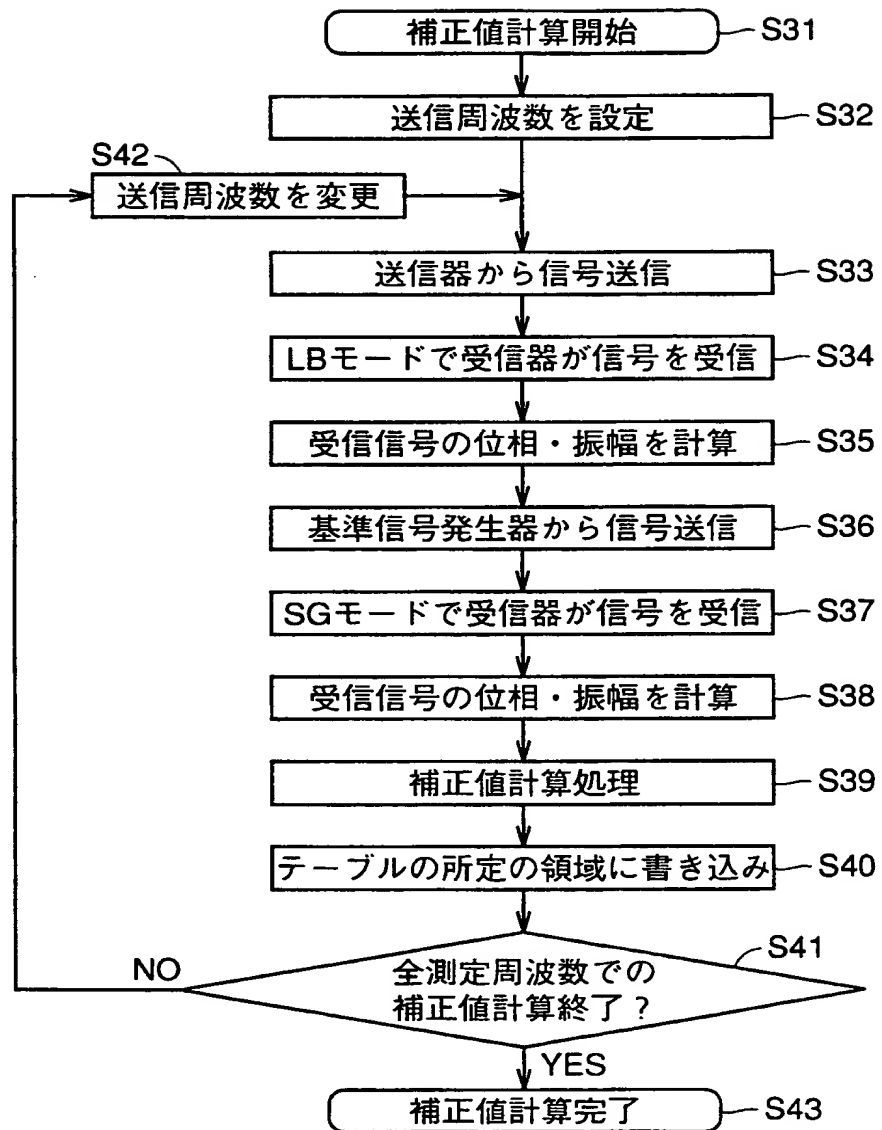


FIG. 9

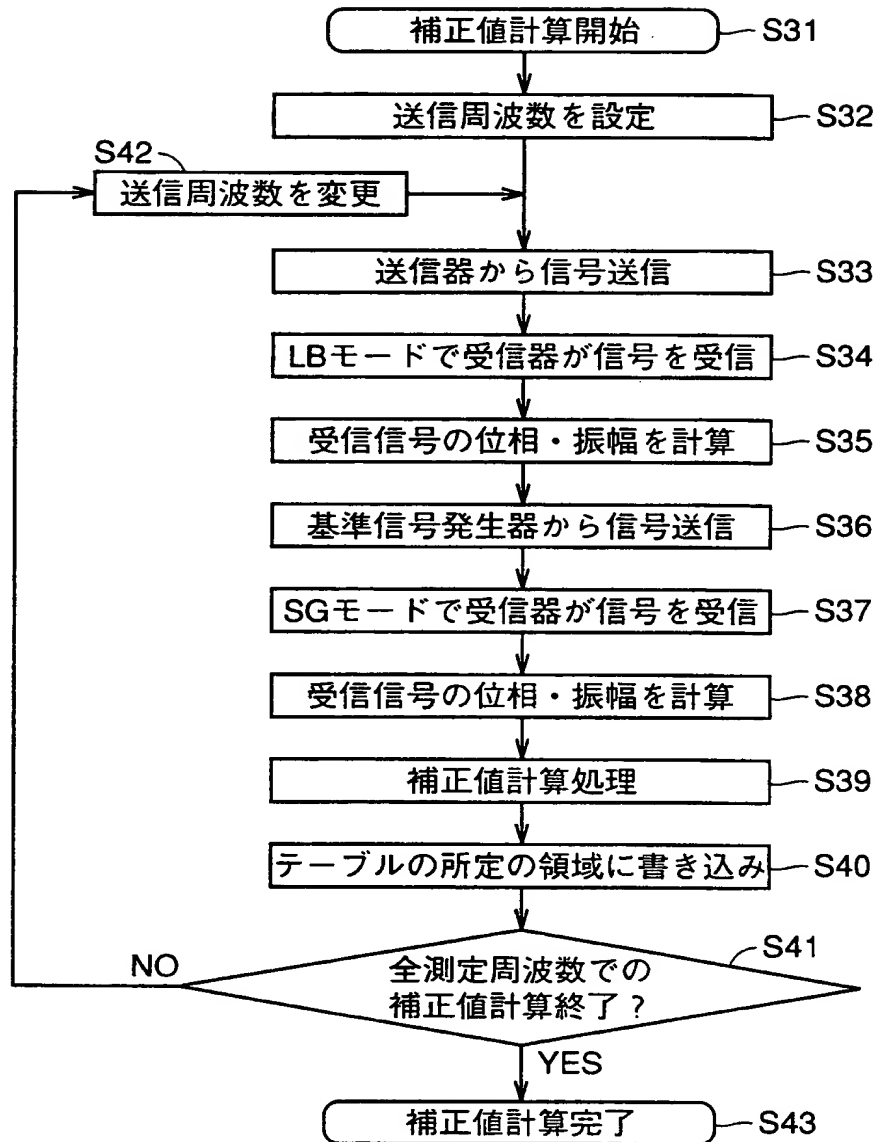


FIG. 10

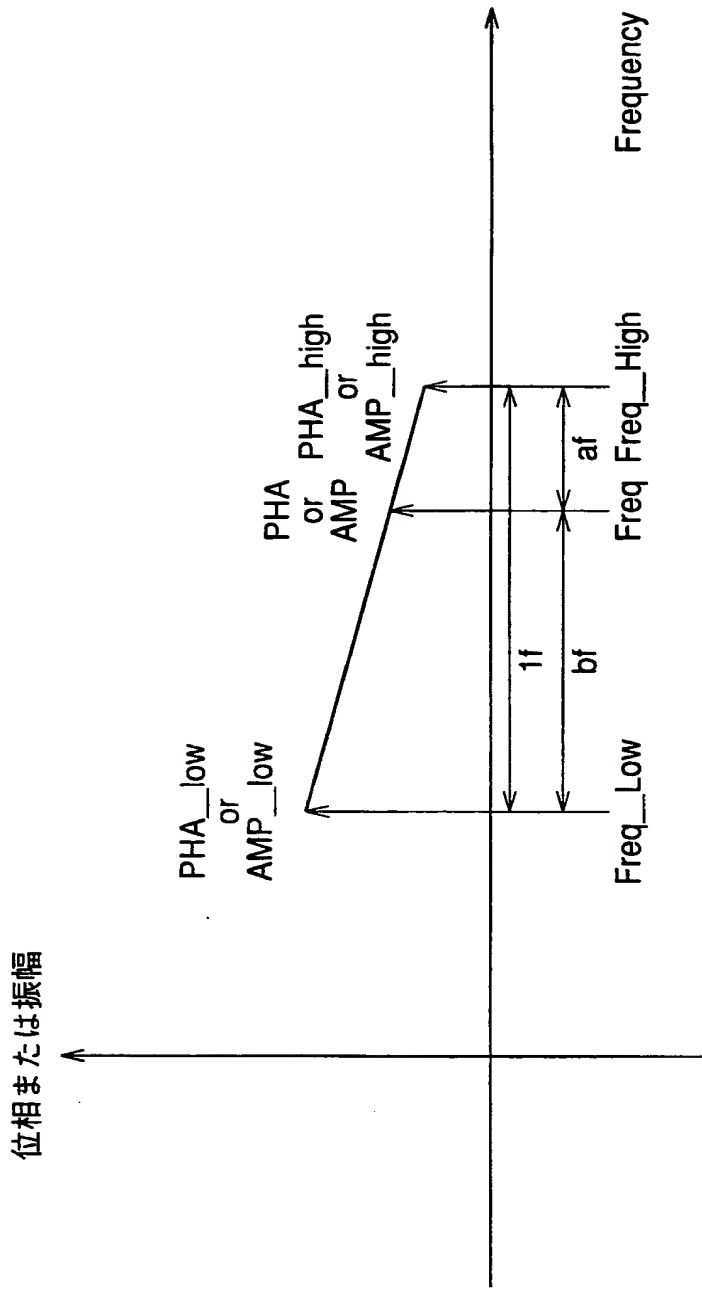


FIG. 11

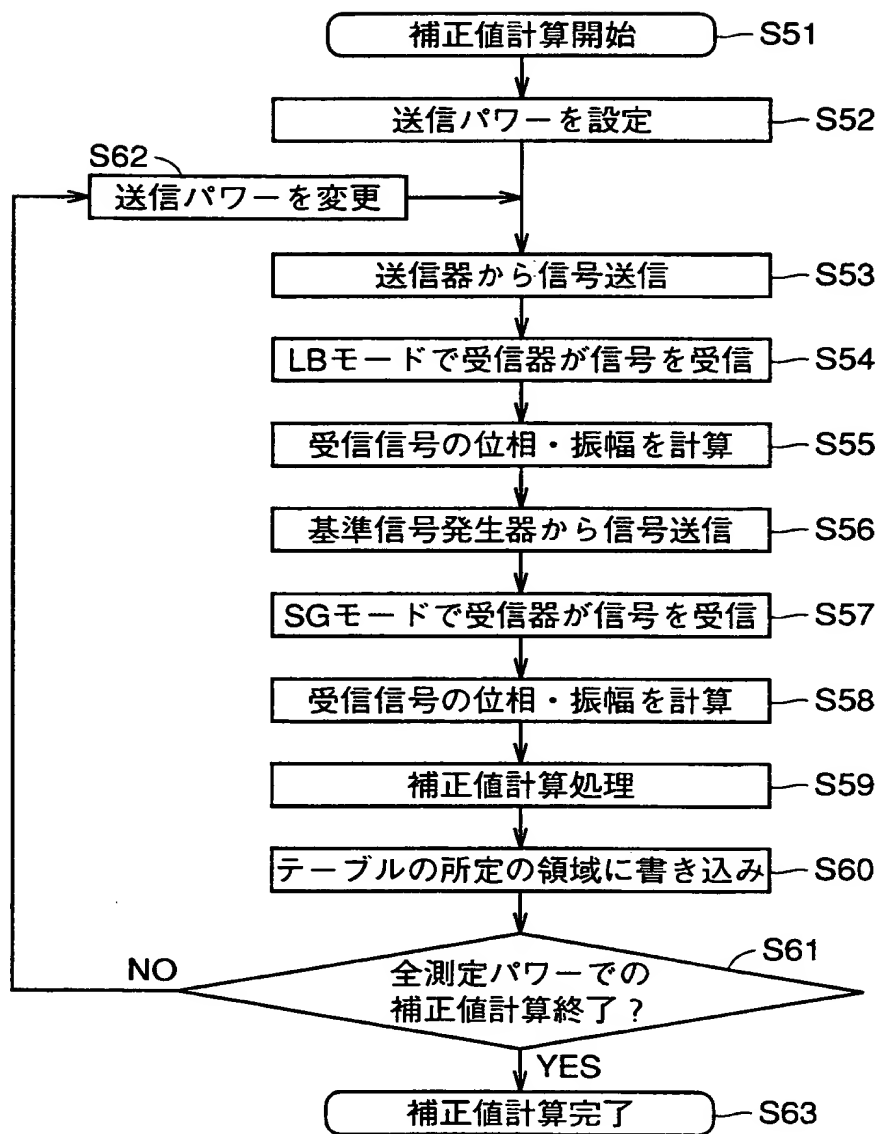


FIG. 12

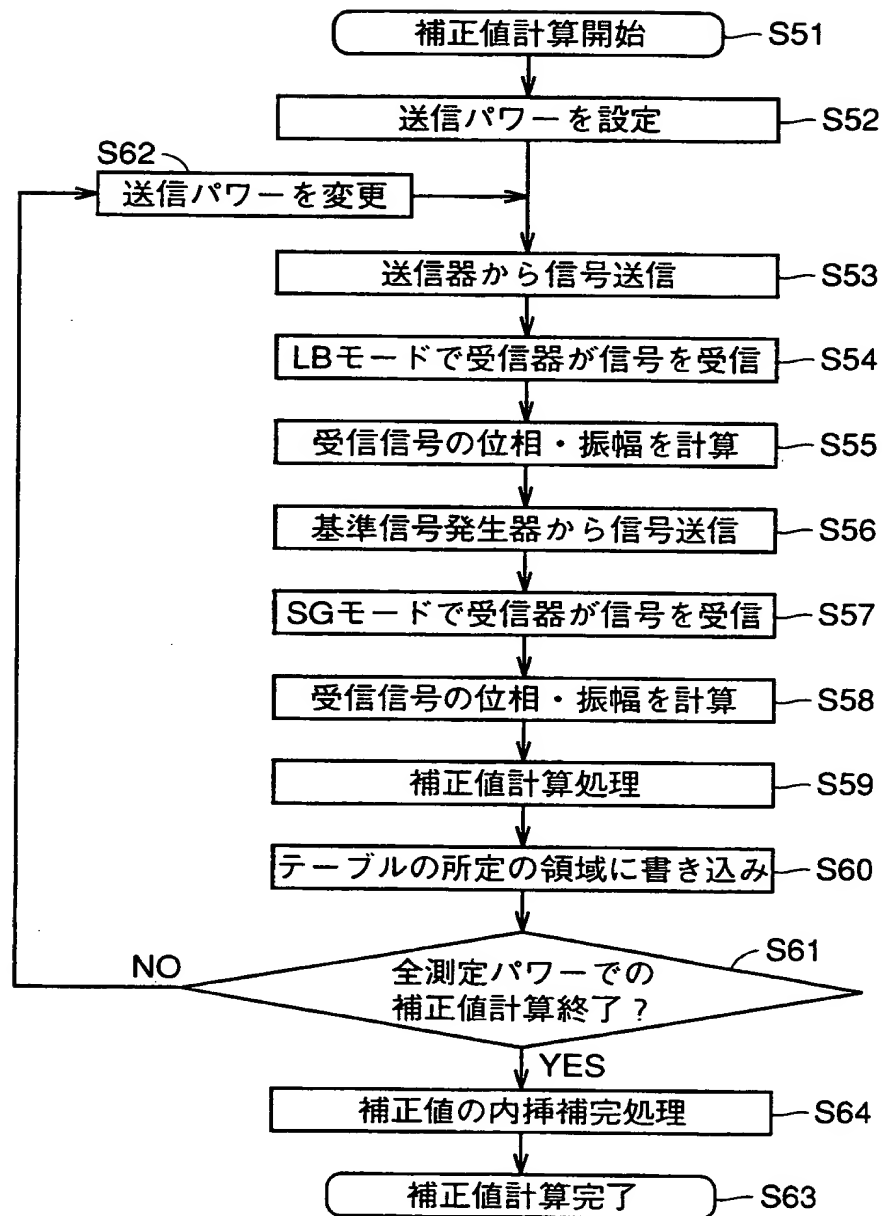


FIG. 13

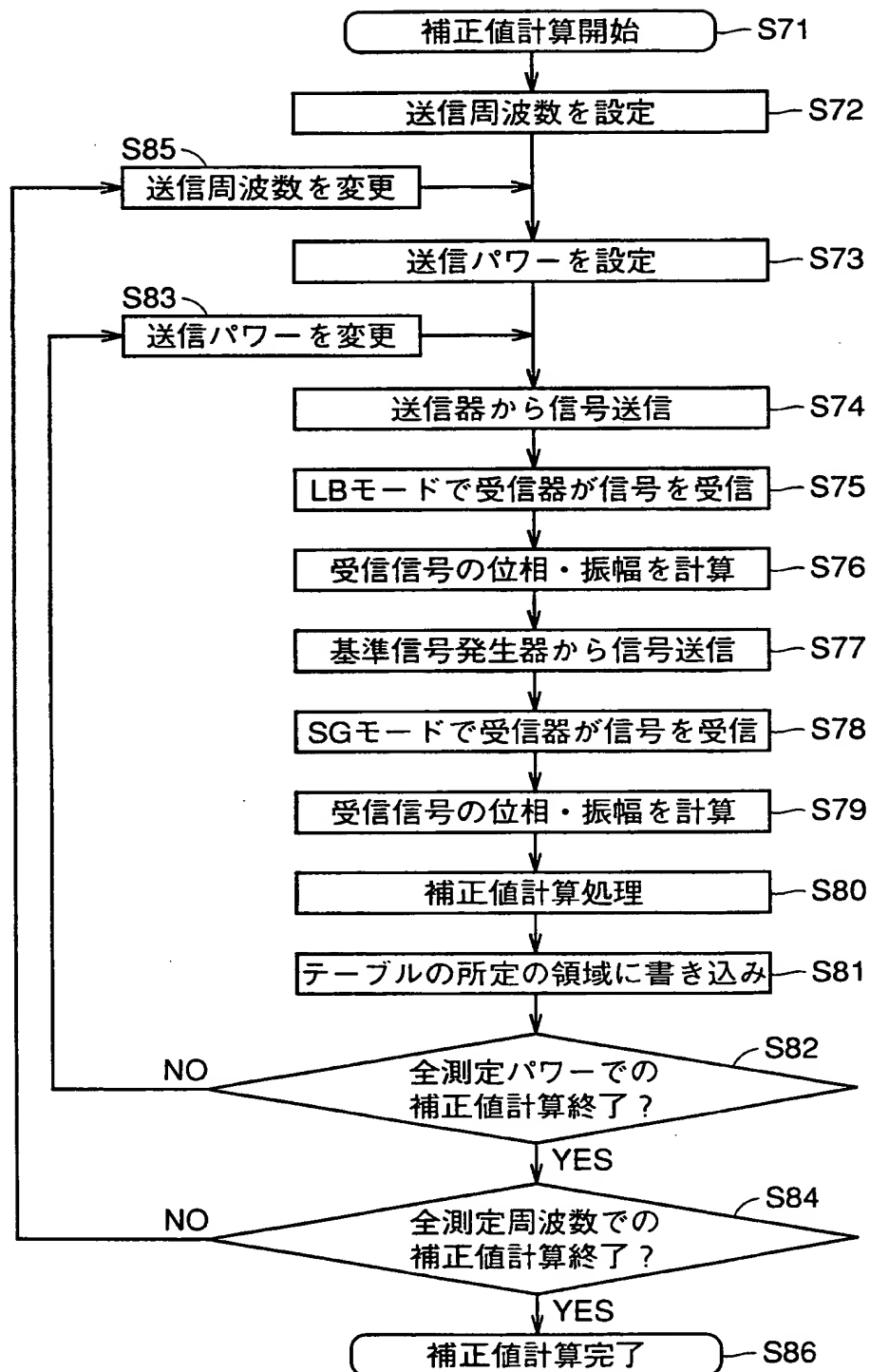


FIG. 14

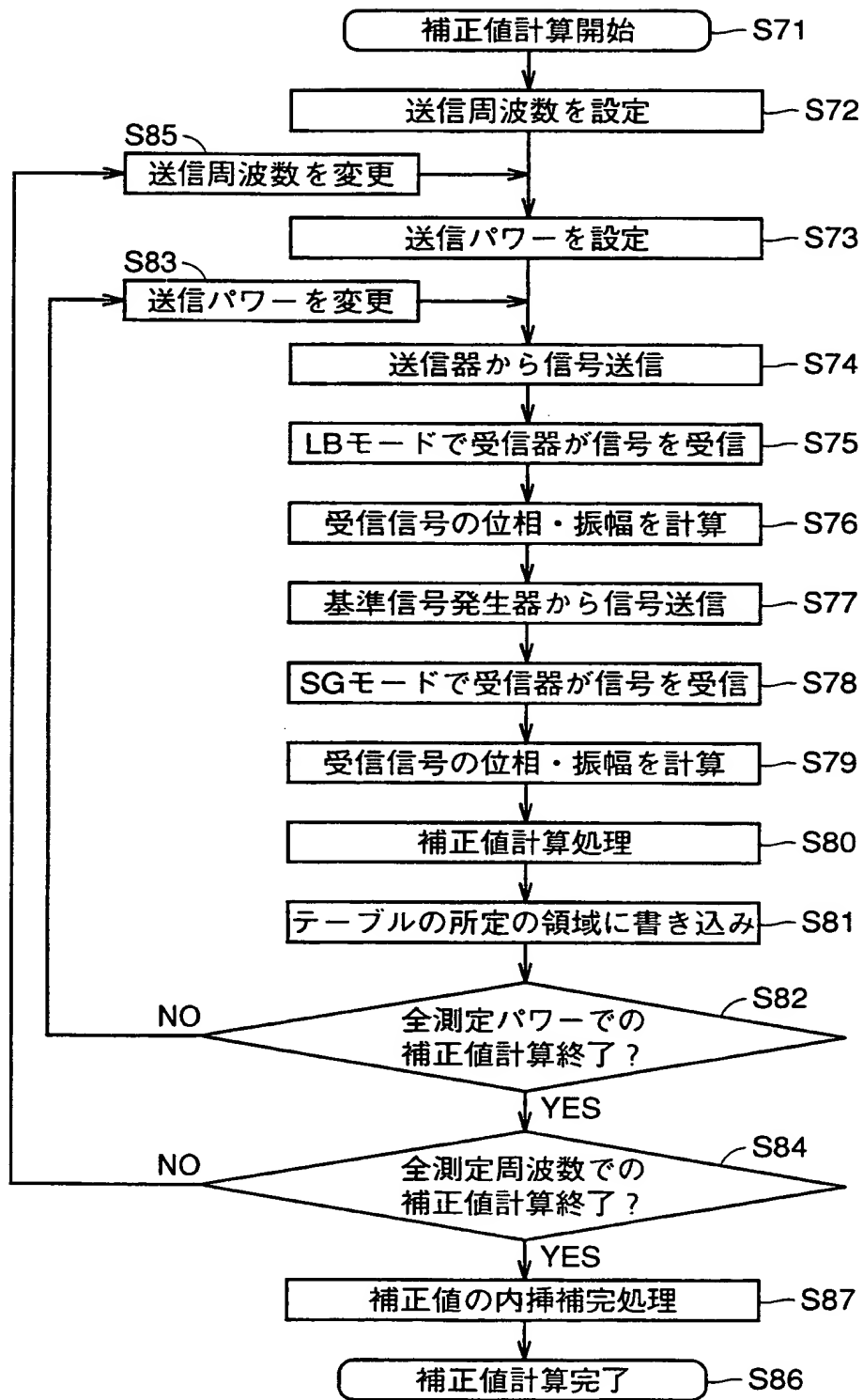


FIG. 15

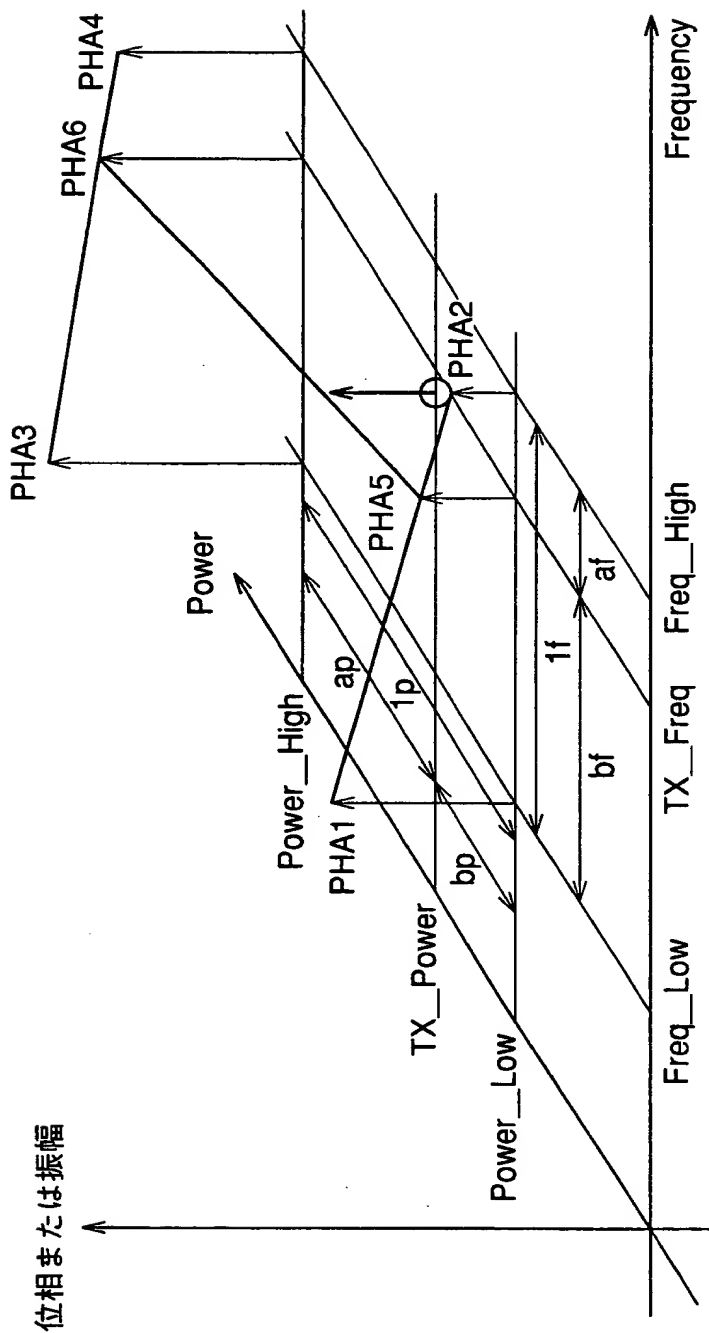




FIG. 16

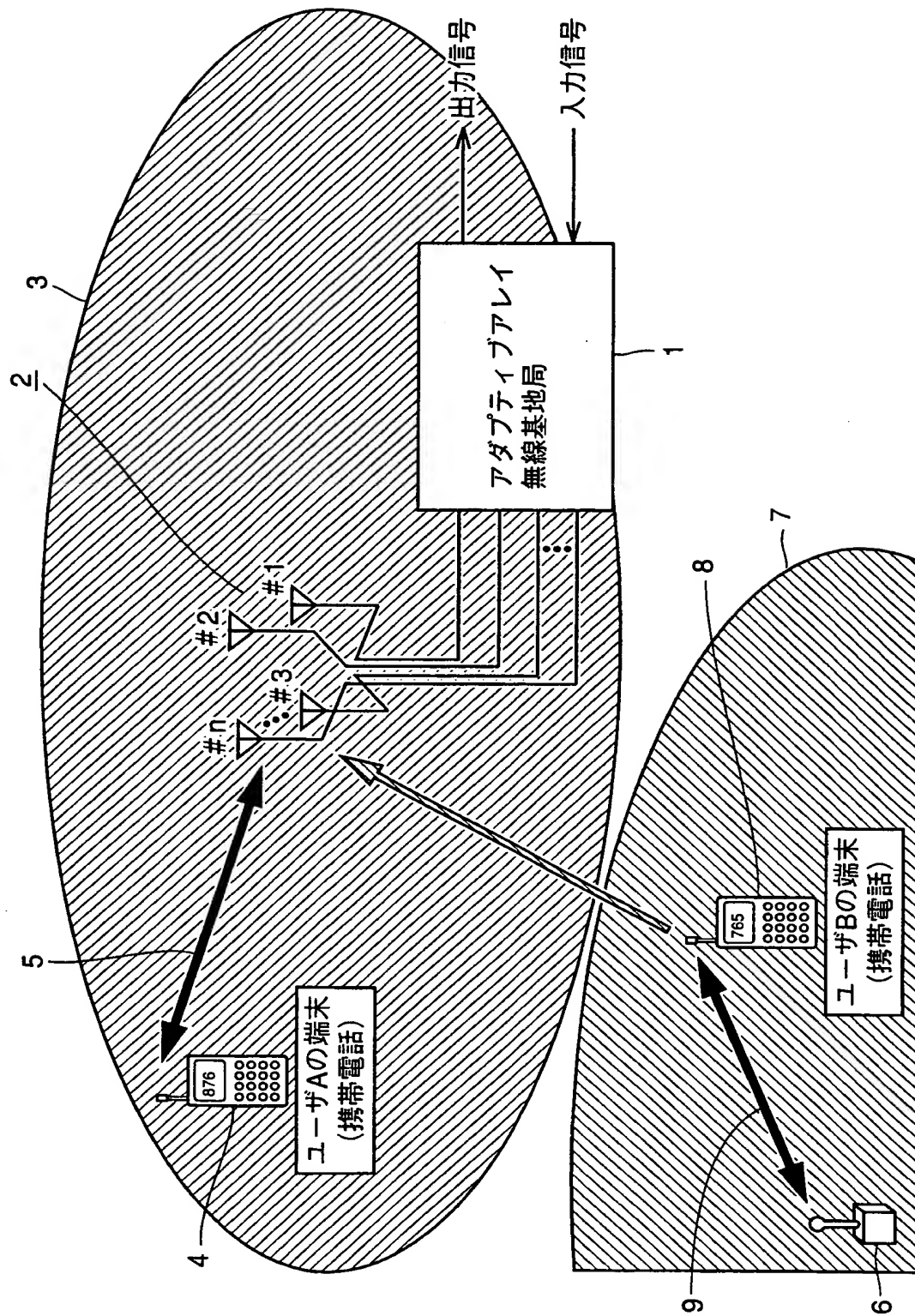


FIG. 17

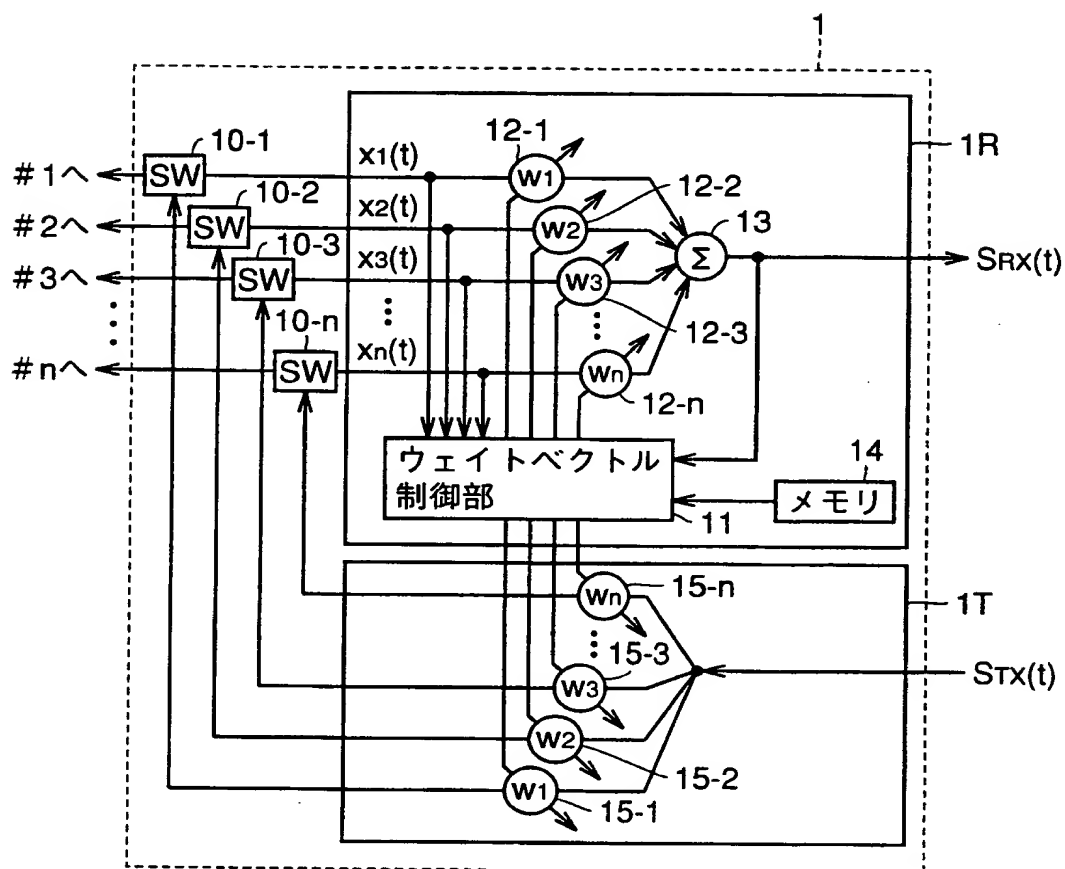
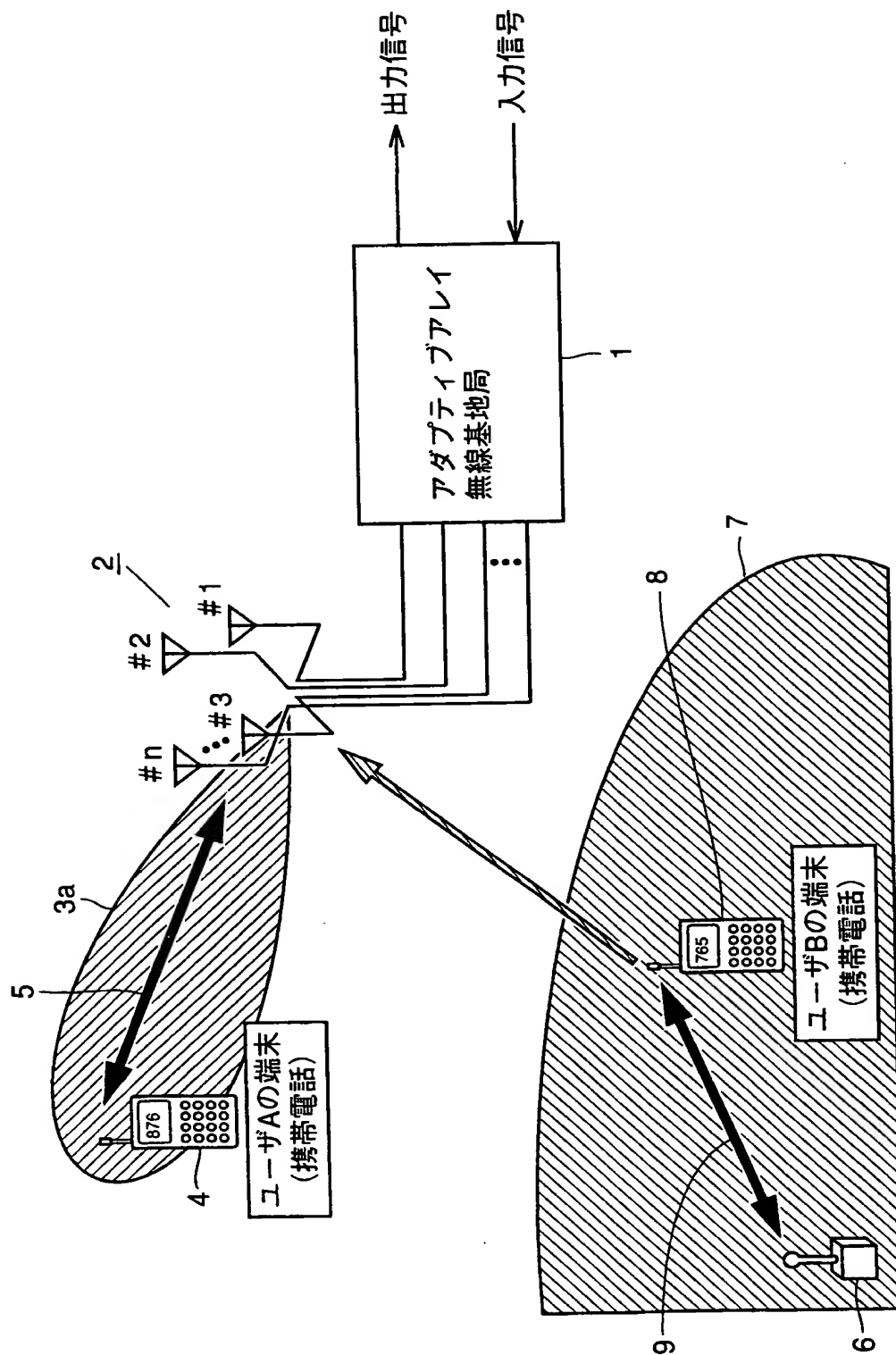


FIG. 18

1	0	...	1	0	1	...	0	1
プリアンブル (無線基地局にとって、既知の信号系列)			データ(音声など) (無線基地局にとって、未知の信号系列)					

FIG. 19



# INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP00/01724

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER  
Int.Cl.<sup>7</sup> H04B1/40, H01Q3/26, G01R29/10

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

## B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

Int.Cl.<sup>7</sup> H04B1/40, H01Q3/26, G01R29/10

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched  
Jitsuyo Shinan Koho 1922-2000 Toroku Jitsuyo Shinan Koho 1994-2000  
Kokai Jitsuyo Shinan Koho 1971-2000 Jitsuyo Shinan Toroku Koho 1996-2000

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

## C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	JP, 10-503892, A (Telefonaktiebolaget LM Ericsson), 07 April, 1998 (07.04.98), Fig.2, Fig.3, & WO, 95/34103, A1 & AU, 9525836, A & FI, 9604654, A & EP, 763266, A1 & BR, 9507801, A & KR, 97703625, A & MX, 9605934, A1	1-37

☐ Further documents are listed in the continuation of Box C.

☐ See patent family annex.

\* Special categories of cited documents:  
"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance  
"E" earlier document but published on or after the international filing date  
"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)  
"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means  
"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention  
"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone  
"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art  
"&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search  
21 April, 2000 (21.04.00)

Date of mailing of the international search report  
02 May, 2000 (02.05.00)

Name and mailing address of the ISA/  
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

## A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl. H04B1/40, H01Q3/26, G01R29/10

## B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl. H04B1/40, H01Q3/26, G01R29/10

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報 1922-2000

日本国公開実用新案公報 1971-2000

日本国登録実用新案公報 1994-2000

日本国実用新案登録公報 1996-2000

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

## C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
A	JP, 10-503892, A (テレフオンアクチーボラゲツト エル エム エリクソン) 7. 4月. 1998 (07. 04. 9 8), Fig. 2, Fig. 3, &WO, 95/34103, A1 &AU, 9525836, A&FI, 9604654, A&EP, 763266, A1&BR, 9507801, A&KR, 9770 3625, A&MX, 9605934, A1	1-37

☐ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

## \* 引用文献のカテゴリー

「A」 特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの

「E」 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの

「L」 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)

「O」 口頭による開示、使用、展示等に言及する文献

「P」 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの

「X」 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの

「Y」 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの

「&amp;」 同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

21. 04. 00

国際調査報告の発送日

02.05.00

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/JP)

郵便番号100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)

清水 稔

印

5W

8525

電話番号 03-3581-1101 内線 6441

12T  
Translation

PATENT COOPERATION TREATY

PCT

INTERNATIONAL PRELIMINARY EXAMINATION REPORT

(PCT Article 36 and Rule 70)

Applicant's or agent's file reference 999389	<b>FOR FURTHER ACTION</b> See Notification of Transmittal of International Preliminary Examination Report (Form PCT/IPEA/416)	
International application No. PCT/JP00/01724	International filing date ( <i>day/month/year</i> ) 21 March 2000 (21.03.00)	Priority date ( <i>day/month/year</i> ) 30 March 1999 (30.03.99)
International Patent Classification (IPC) or national classification and IPC H04B 1/40, H01Q 3/26, G01R 29/10		
Applicant SANYO ELECTRIC CO., LTD.		

<p>1. This international preliminary examination report has been prepared by this International Preliminary Examining Authority and is transmitted to the applicant according to Article 36.</p> <p>2. This REPORT consists of a total of <u>3</u> sheets, including this cover sheet.</p> <p><input type="checkbox"/> This report is also accompanied by ANNEXES, i.e., sheets of the description, claims and/or drawings which have been amended and are the basis for this report and/or sheets containing rectifications made before this Authority (see Rule 70.16 and Section 607 of the Administrative Instructions under the PCT).</p> <p>These annexes consist of a total of _____ sheets.</p>	
<p>3. This report contains indications relating to the following items:</p> <p>I <input checked="" type="checkbox"/> Basis of the report</p> <p>II <input type="checkbox"/> Priority</p> <p>III <input type="checkbox"/> Non-establishment of opinion with regard to novelty, inventive step and industrial applicability</p> <p>IV <input type="checkbox"/> Lack of unity of invention</p> <p>V <input checked="" type="checkbox"/> Reasoned statement under Article 35(2) with regard to novelty, inventive step or industrial applicability; citations and explanations supporting such statement</p> <p>VI <input type="checkbox"/> Certain documents cited</p> <p>VII <input type="checkbox"/> Certain defects in the international application</p> <p>VIII <input type="checkbox"/> Certain observations on the international application</p>	

Date of submission of the demand 24 May 2000 (24.05.00)	Date of completion of this report 02 August 2000 (02.08.2000)
Name and mailing address of the IPEA/JP	Authorized officer
Facsimile No.	Telephone No.

# INTERNATIONAL PRELIMINARY EXAMINATION REPORT

International application No.

PCT/JP00/01724

## I. Basis of the report

### 1. With regard to the **elements** of the international application:\*

- ☒ the international application as originally filed
- ☐ the description:  
 pages \_\_\_\_\_, as originally filed  
 pages \_\_\_\_\_, filed with the demand  
 pages \_\_\_\_\_, filed with the letter of \_\_\_\_\_
- ☐ the claims:  
 pages \_\_\_\_\_, as originally filed  
 pages \_\_\_\_\_, as amended (together with any statement under Article 19  
 pages \_\_\_\_\_, filed with the demand  
 pages \_\_\_\_\_, filed with the letter of \_\_\_\_\_
- ☐ the drawings:  
 pages \_\_\_\_\_, as originally filed  
 pages \_\_\_\_\_, filed with the demand  
 pages \_\_\_\_\_, filed with the letter of \_\_\_\_\_
- ☐ the sequence listing part of the description:  
 pages \_\_\_\_\_, as originally filed  
 pages \_\_\_\_\_, filed with the demand  
 pages \_\_\_\_\_, filed with the letter of \_\_\_\_\_

### 2. With regard to the **language**, all the elements marked above were available or furnished to this Authority in the language in which the international application was filed, unless otherwise indicated under this item.

These elements were available or furnished to this Authority in the following language \_\_\_\_\_ which is:

- ☐ the language of a translation furnished for the purposes of international search (under Rule 23.1(b)).
- ☐ the language of publication of the international application (under Rule 48.3(b)).
- ☐ the language of the translation furnished for the purposes of international preliminary examination (under Rule 55.2 and/or 55.3).

### 3. With regard to any **nucleotide and/or amino acid sequence** disclosed in the international application, the international preliminary examination was carried out on the basis of the sequence listing:

- ☐ contained in the international application in written form.
- ☐ filed together with the international application in computer readable form.
- ☐ furnished subsequently to this Authority in written form.
- ☐ furnished subsequently to this Authority in computer readable form.
- ☐ The statement that the subsequently furnished written sequence listing does not go beyond the disclosure in the international application as filed has been furnished.
- ☐ The statement that the information recorded in computer readable form is identical to the written sequence listing has been furnished.

### 4. ☐ The amendments have resulted in the cancellation of:

- ☐ the description, pages \_\_\_\_\_
- ☐ the claims, Nos. \_\_\_\_\_
- ☐ the drawings, sheets/fig \_\_\_\_\_

### 5. ☐ This report has been established as if (some of) the amendments had not been made, since they have been considered to go beyond the disclosure as filed, as indicated in the Supplemental Box (Rule 70.2(c)).\*\*

\* Replacement sheets which have been furnished to the receiving Office in response to an invitation under Article 14 are referred to in this report as "originally filed" and are not annexed to this report since they do not contain amendments (Rule 70.16 and 70.17).

\*\* Any replacement sheet containing such amendments must be referred to under item 1 and annexed to this report.



# INTERNATIONAL PRELIMINARY EXAMINATION REPORT

International application No.

PCT/JP00/01724

## V. Reasoned statement under Article 35(2) with regard to novelty, inventive step or industrial applicability; citations and explanations supporting such statement

### 1. Statement

Novelty (N)	Claims	1-37	YES
	Claims		NO
Inventive step (IS)	Claims	1-37	YES
	Claims		NO
Industrial applicability (IA)	Claims	1-37	YES
	Claims		NO

### 2. Citations and explanations

The distinctive feature of claims 1-37, namely the 'means for calculating a third piece of information relating to the amount of phase rotation and/or amplitude variation arising in the signal passing through the transmitting circuit, this being by subtracting the second piece of information from the first piece of information', is not disclosed in document 1 [JP, 10-503892, A (Telefonaktiebolaget LM Ericsson), 7 April, 1998 (07.04.98); figs. 2, 3; & WO, 95/34103, A1 & AU, 9525836, A & FI, 9604654, A & EP, 763266, A1 & BR, 9507801, A & KR, 97703625, A & MX, 9605934, A1] cited in the ISR.

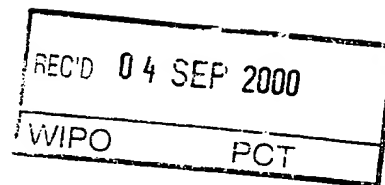
PCT

国際予備審査報告

(法第12条、法施行規則第56条)  
[PCT36条及びPCT規則70]

12/10

749



出願人又は代理人 の書類記号 999389	今後の手続きについては、国際予備審査報告の送付通知（様式PCT/ IPEA/416）を参照すること。		
国際出願番号 PCT/JP00/01724	国際出願日 (日.月.年) 21.03.00	優先日 (日.月.年) 30.03.99	
国際特許分類 (IPC) Int. Cl <sup>7</sup> H04B1/40, H01Q3/26, G01R29/10			
出願人 (氏名又は名称) 三洋電機株式会社			

1. 国際予備審査機関が作成したこの国際予備審査報告を法施行規則第57条 (PCT36条) の規定に従い送付する。
2. この国際予備審査報告は、この表紙を含めて全部で <u>3</u> ページからなる。  <input type="checkbox"/> この国際予備審査報告には、附属書類、つまり補正されて、この報告の基礎とされた及び/又はこの国際予備審査機関に対してした訂正を含む明細書、請求の範囲及び/又は図面も添付されている。 (PCT規則70.16及びPCT実施細則第607号参照) この附属書類は、全部で _____ ページである。
3. この国際予備審査報告は、次の内容を含む。  I <input checked="" type="checkbox"/> 国際予備審査報告の基礎 II <input type="checkbox"/> 優先権 III <input type="checkbox"/> 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての国際予備審査報告の不作成 IV <input type="checkbox"/> 発明の単一性の欠如 V <input checked="" type="checkbox"/> PCT35条(2)に規定する新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての見解、それを裏付けるための文献及び説明 VI <input type="checkbox"/> ある種の引用文献 VII <input type="checkbox"/> 国際出願の不備 VIII <input type="checkbox"/> 国際出願に対する意見

国際予備審査の請求書を受理した日 24.05.00	国際予備審査報告を作成した日 02.08.00		
名称及びあて先 日本国特許庁 (IPEA/JP) 郵便番号100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号	特許庁審査官 (権限のある職員)  清水 稔 印  電話番号 03-3581-1101 内線 6441	5W	8525

## I. 国際予備審査報告の基礎

1. この国際予備審査報告は下記の出願書類に基づいて作成された。(法第6条(PCT14条)の規定に基づく命令に  
応答するために提出された差し替え用紙は、この報告書において「出願時」とし、本報告書には添付しない。  
PCT規則70.16, 70.17)

☒ 出願時の国際出願書類

- |                          |            |   |       |        |                      |
|--------------------------|------------|---|-------|--------|----------------------|
| <input type="checkbox"/> | 明細書        | 第 | _____ | ページ、   | 出願時に提出されたもの          |
|                          | 明細書        | 第 | _____ | ページ、   | 国際予備審査の請求書と共に提出されたもの |
|                          | 明細書        | 第 | _____ | ページ、   | _____ 付の書簡と共に提出されたもの |
| <input type="checkbox"/> | 請求の範囲      | 第 | _____ | 項、     | 出願時に提出されたもの          |
|                          | 請求の範囲      | 第 | _____ | 項、     | PCT19条の規定に基づき補正されたもの |
|                          | 請求の範囲      | 第 | _____ | 項、     | 国際予備審査の請求書と共に提出されたもの |
|                          | 請求の範囲      | 第 | _____ | 項、     | _____ 付の書簡と共に提出されたもの |
| <input type="checkbox"/> | 図面         | 第 | _____ | ページ/図、 | 出願時に提出されたもの          |
|                          | 図面         | 第 | _____ | ページ/図、 | 国際予備審査の請求書と共に提出されたもの |
|                          | 図面         | 第 | _____ | ページ/図、 | _____ 付の書簡と共に提出されたもの |
| <input type="checkbox"/> | 明細書の配列表の部分 | 第 | _____ | ページ、   | 出願時に提出されたもの          |
|                          | 明細書の配列表の部分 | 第 | _____ | ページ、   | 国際予備審査の請求書と共に提出されたもの |
|                          | 明細書の配列表の部分 | 第 | _____ | ページ、   | _____ 付の書簡と共に提出されたもの |

2. 上記の出願書類の言語は、下記に示す場合を除くほか、この国際出願の言語である。

上記の書類は、下記の言語である \_\_\_\_\_ 語である。

- ☐ 国際調査のために提出されたPCT規則23.1(b)にいう翻訳文の言語  
☐ PCT規則48.3(b)にいう国際公開の言語  
☐ 国際予備審査のために提出されたPCT規則55.2または55.3にいう翻訳文の言語

3. この国際出願は、ヌクレオチド又はアミノ酸配列を含んでおり、次の配列表に基づき国際予備審査報告を行った。

- ☐ この国際出願に含まれる書面による配列表  
☐ この国際出願と共に提出されたフレキシブルディスクによる配列表  
☐ 出願後に、この国際予備審査(または調査)機関に提出された書面による配列表  
☐ 出願後に、この国際予備審査(または調査)機関に提出されたフレキシブルディスクによる配列表  
☐ 出願後に提出した書面による配列表が出願時における国際出願の開示の範囲を超える事項を含まない旨の陳述書の提出があった  
☐ 書面による配列表に記載した配列とフレキシブルディスクによる配列表に記載した配列が同一である旨の陳述書の提出があった。

4. 補正により、下記の書類が削除された。

- ☐ 明細書 第 \_\_\_\_\_ ページ  
☐ 請求の範囲 第 \_\_\_\_\_ 項  
☐ 図面 図面の第 \_\_\_\_\_ ページ/図

5. ☐ この国際予備審査報告は、補充欄に示したように、補正が出願時における開示の範囲を越えてされたものと認められるので、その補正がされなかったものとして作成した。(PCT規則70.2(c) この補正を含む差し替え用紙は上記1.における判断の際に考慮しなければならない、本報告に添付する。)

## V. 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての法第12条(PCT35条(2))に定める見解、それを裏付ける文献及び説明

## 1. 見解

新規性(N)	請求の範囲	1-37	有
	請求の範囲		無
進歩性(IS)	請求の範囲	1-37	有
	請求の範囲		無
産業上の利用可能性(IA)	請求の範囲	1-37	有
	請求の範囲		無

## 2. 文献及び説明(PCT規則70.7)

国際調査報告に引用された文献1(JP, 10-503892, A(テレフオンアクチーボラゲット エル エム エリクソン) 7. 4月. 1998(07. 04. 98), Fig. 2, Fig. 3, &WO, 95/34103, A1&AU, 9525836, A&FI, 9604654, A&EP, 763266, A1&BR, 9507801, A&KR, 97703625, A&MX, 9605934, A1)には、請求の範囲1~37に係る発明の特徴点である「第1の情報から第2の情報を減算することにより、送信回路を通過する信号に生じる位相回転量および/または振幅変動量に関する第3の情報を算出する手段」が開示されていない。

E P

U. S.

P C T

## 国際調査報告

(法8条、法施行規則第40、41条)  
[PCT18条、PCT規則43、44]

出願人又は代理人 の書類記号 999389	今後の手続きについては、国際調査報告の送付通知様式(PCT/ISA/220) 及び下記5を参照すること。	
国際出願番号 PCT/JP00/01724	国際出願日 (日.月.年) 21.03.00	優先日 (日.月.年) 30.03.99
出願人(氏名又は名称) 三洋電機株式会社		

国際調査機関が作成したこの国際調査報告を法施行規則第41条(PCT18条)の規定に従い出願人に送付する。  
この写しは国際事務局にも送付される。

この国際調査報告は、全部で 2 ページである。

☐ この調査報告に引用された先行技術文献の写しも添付されている。

## 1. 国際調査報告の基礎

- a. 言語は、下記に示す場合を除くほか、この国際出願がされたものに基づき国際調査を行った。  
☐ この国際調査機関に提出された国際出願の翻訳文に基づき国際調査を行った。
- b. この国際出願は、ヌクレオチド又はアミノ酸配列を含んでおり、次の配列表に基づき国際調査を行った。  
☐ この国際出願に含まれる書面による配列表  
☐ この国際出願と共に提出されたフレキシブルディスクによる配列表  
☐ 出願後に、この国際調査機関に提出された書面による配列表  
☐ 出願後に、この国際調査機関に提出されたフレキシブルディスクによる配列表  
☐ 出願後に提出した書面による配列表が出願時における国際出願の開示の範囲を超える事項を含まない旨の陳述書の提出があった。  
☐ 書面による配列表に記載した配列とフレキシブルディスクによる配列表に記載した配列が同一である旨の陳述書の提出があった。

2. ☐ 請求の範囲の一部の調査ができない(第I欄参照)。

3. ☐ 発明の単一性が欠如している(第II欄参照)。

4. 発明の名称は ☒ 出願人が提出したものを承認する。  
☐ 次に示すように国際調査機関が作成した。

5. 要約は ☒ 出願人が提出したものを承認する。  
☐ 第III欄に示されているように、法施行規則第47条(PCT規則38.2(b))の規定により国際調査機関が作成した。出願人は、この国際調査報告の発送の日から1カ月以内にこの国際調査機関に意見を提出することができる。

6. 要約書とともに公表される図は、  
 第 3 図とする。 ☐ 出願人が示したとおりである。 ☐ なし  
☐ 出願人は図を示さなかった。  
☒ 本図は発明の特徴を一層よく表している。

## A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl<sup>7</sup> H04B1/40, H01Q3/26, G01R29/10

## B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl<sup>7</sup> H04B1/40, H01Q3/26, G01R29/10

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報 1922-2000

日本国公開実用新案公報 1971-2000

日本国登録実用新案公報 1994-2000

日本国実用新案登録公報 1996-2000

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

## C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
A	JP, 10-503892, A (テレフオンアクチーボラゲツト エル エム エリクソン) 7. 4月. 1998 (07. 04. 9 8), Fig. 2, Fig. 3, &WO, 95/34103, A1 &AU, 9525836, A&FI, 9604654, A&EP, 763266, A1&BR, 9507801, A&KR, 9770 3625, A&MX, 9605934, A1	1-37

☐ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

## \* 引用文献のカテゴリー

「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの

「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの

「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)

「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献

「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの

「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの

「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの

「&amp;」同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

21. 04. 00

国際調査報告の発送日

02.05.00

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/JP)

郵便番号 100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)

清水 稔

印

5W

8525

電話番号 03-3581-1101 内線 6441